

Manual de instrucciones



Roundshot VR Drive – 2ª Generación
Software: versión 2.03 (Abril 2012)



CONTENIDOS

Página

1. Resumen del sistema

1.1	Roundshot VR Drive: opciones de hardware	3
1.2	Roundshot VR Drive: opciones de software	6
1.2	Accesorios	8

2. Primeros pasos con su VR Drive

2.1	Montaje del VR Drive	11
2.1.1	Roundshot VR Drive montaje "Completo"	11
2.1.2	Roundshot VR Drive montaje "semi"	17
2.1.3	Roundshot VR Drive montaje de "mesa giratoria"	18
2.1.4	Modos especiales de montaje	20
2.1.5	Unidad de radio control	23
2.2	Configurando una cámara digital	26
2.3	Configuración del software del VR Drive	27
2.4	Navegación	29

3. Asistente de programa

3.1	Asistente de programa: modo "calidad"	33
3.1.1.	Panorama cilíndrico	39
3.1.2.	Panorama esférico	44
3.1.3.	Panorama manual	49
3.1.4.	Panorama visual	54
3.2	Asistente de programa : modo "velocidad"	58
3.3	Asistente de programa : modo "mesa giratoria"	61
3.4	Asistente de programa : modo "vídeo"	66
3.5	Asistente de programa: modo "HDR"	72
3.5	Iniciando/parando el VR Drive	82
3.6	Administración de los programas	83

4. Edición de los programas

4.1	Editando los modos "calidad", "velocidad" y "mesa giratoria"	85
4.2	Editando el modo "vídeo"	97
4.3	Editando en modo "HDR"	100
4.4	Parámetros	105
4.4.1	Parámetros /general	105
4.4.2	Parámetros /base de datos	112
4.4.3	Parámetros /menú de servicios	124

5. Mantenimiento y garantía

5.1	Recargando el VR Drive	125
5.2	Transporte y almacenamiento	125
5.3	Calibración de la pantalla táctil	126
5.4	Garantía internacional	127
5.5	Actualización del software: "Club VR Drive"	128
5.6	Mejoras: Añadiendo nuevos modos al software	132
5.7	Devolución del equipo/ reciclaje	133
5.8	Preguntas frecuentes (FAQ)	134

6. Especificaciones técnicas

136

1. Resumen del sistema

1.1 Roundshot VR Drive: opciones de hardware

El VR le permite distintos **montajes de su hardware**, cada uno diseñado para una tarea específica :



VR Drive “completo”

- VR Drive con pantalla táctil
- Baterías Li-Ion (dentro del motor)
- Unidad de carga
- Brazo VR
- Adaptador rápido
- Motor-y con abrazadera y cable de conexión
- Cable disparador para cámara digital
- Nivel
- Llave Allen para conectar la cámara

VR Drive “semi”

- VR Drive con pantalla táctil
- Baterías Li-Ion (dentro del motor)
- Unidad de carga
- Brazo VR
- Adaptador rápido
- Abrazadera-y para inclinación manual
- Cable disparador para cámara digital
- Nivel
- Llave Allen para conectar la cámara

VR Drive “base”

- VR Drive con pantalla táctil
- Baterías Li-Ion (dentro del motor)
- Unidad de carga
- Brazo VR
- Adaptador rápido
- Raíl base
- Cable disparador para cámara digital
- Nivel
- Llave Allen para conectar la cámara

VR Drive “mesa giratoria”

- VR Drive con pantalla táctil
- Baterías Li-Ion (dentro del motor)
- Unidad de carga
- Mesa giratoria con tornillo de fijación
- Cable disparador con 2m de extensión para cámara digital
- Nivel
- Llave Allen para conectar la cámara

El **VR Drive “completo”** está equipado con un motor horizontal (X) y vertical (Y) que rota automáticamente en todas direcciones (X,Y).

El **VR Drive “semi”** está únicamente equipado con un motor horizontal (X). Para este modelo el movimiento vertical (Y) es manual.

Diseñado para tareas que no requieren desplazamiento vertical - por ejemplo al capturar una esfera con un ojo de pez – **el VR Drive “base”** viene equipado con un motor horizontal (X) y un raíl base.

Finalmente, el **VR Drive “mesa giratoria”** está compuesto por el motor VR Drive horizontal (X) y una plataforma giratoria.

Es posible adquirir **accesorios adicionales** para completar el kit VR, por ejemplo la mesa giratoria con una extensión del cable de 2m, cables disparadores adicionales o más raíles. Todas las partes del hardware **se pueden actualizar**. Por ejemplo, es posible adquirir el motor-y con un cable de conexión para convertir el VR Drive de “semi” a “completo”.

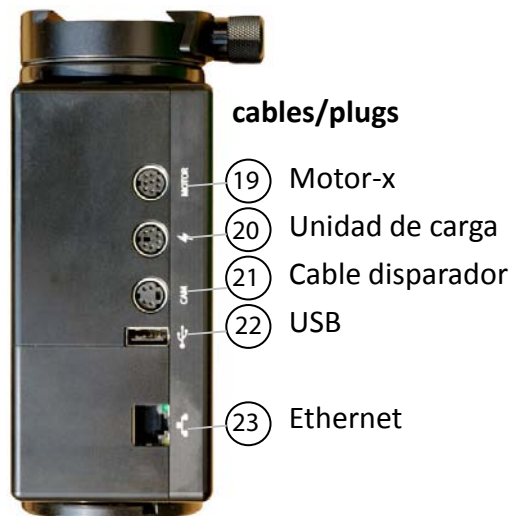
1.1 Roundshot VR Drive opciones de hardware (continuación)

Roundshot VR Drive “completo”



VR Drive components

- | | |
|-------------------------------|---|
| ① VR Drive motor-x | ⑪ Cable disparador |
| ② Pantalla táctil | ⑫ Cable USB para el control de la cámara (opcional) |
| ③ Botón apagado/encendido | ⑬ Cable x-y del motor |
| ④ VR Drive motor-y | ⑭ Nivel |
| ⑤ Adaptador rápido | ⑮ Montura trípode (3/8") |
| ⑥ Liberación del adapt.rápido | ⑯ Motor-y parte frontal |
| ⑦ Fijación del brazo VR | ⑰ Motor-y parte trasera |
| ⑧ Brazo VR | ⑱ Puerto para radiocontrol (receptor) |
| ⑨ Rail nodal | |
| ⑩ Abrazadera del rail nodal | |



cables/plugs

- | |
|--------------------|
| ⑲ Motor-x |
| ⑳ Unidad de carga |
| ㉑ Cable disparador |
| ㉒ USB |
| ㉓ Ethernet |

1.1 Roundshot VR Drive: Opciones de hardware (continuación)

Roundshot VR Drive “semi”



- 24 Abrazadera-y para control manual
- 25 Llave Allen de 4mm para:
 - Enganchar/quitar la cámara del raíl
 - Enganchar/quitar el motor-y al Brazo VR
 - Bloquear/liberar el motor-x VR Drive a un trípode
- 26 Llave Allen 3/16" para quitar/enganchar o el ajuste fino de la abrazadera-y

1.2 Roundshot VR Drive: Opciones de Software

Panoramas cilíndricos o esféricos, vuelta única o múltiple

Modo "calidad"



El VR Drive **"modo calidad"** es la funcionalidad básica para capturar panoramas de 360 ° (o más). La cámara para en todas las posiciones. Este modo se usa para panoramas con condiciones difíciles de luz (interiores), bracketing e imágenes HDR.

Modo "velocidad"



En el **"modo velocidad"** la cámara rota sin parar, ideal para escenas en movimiento en exteriores. La clave es mantener o superar la velocidad requerida de 1/500 s. (para una rotación de 360° en 6 s.)

Para películas de objetos

Modo "mesa giratoria"



En el **"modo mesa giratoria"** la cámara captura imágenes de un objeto que rota sobre una mesa giratoria. ¡Nunca pierdas un detalle con su perfecto posicionamiento!

Para barridos de vídeo

Modo "vídeo"



El **"modo vídeo"** está diseñado para hacer suaves barridos automáticos, controlando tanto la posición como el tiempo, horizontalmente (x) y verticalmente (y). Este modo permite también el disparo de imágenes para películas temporales (time-lapse).

1.2 Roundshot VR Drive: Opciones de Software (continuación)

Imágenes HDR de 32-bit

Modo "HDR"



En el **"modo HDR"** la cámara es controlada por el VR Drive, permitiendo bracketings más amplios para HDRs de 32-bit.

Las cámaras digitales SLR tienen un rango de bracketing limitado a +/- 2 pasos de f. Para la fotografía HDR de 32-bit esto es insuficiente. El VR Drive "modo HDR" sobrepasa esta limitación **controlando directamente el software de la cámara permitiendo un rango de bracketing virtualmente ilimitado**. Es una solución "todo en uno" en la que no son necesarios aparatos adicionales.

Las imágenes HDR de 32-bit son usadas para el **modulado 3D** (por ejemplo, para un renderizado realista de datos diseñados en un entorno 3D) y para el **mapeado de tonos**, permitiendo más claridad y detalle en las zonas especialmente oscuras o brillantes.

1.3 Accesorios Roundshot VR Drive



Raíl corto (Para lentes VR)



Raíl largo– 220mm (para lentes más largas y pesadas)



Abrazadera para control manual



Brazos/raíles adicionales



Unidad de emisión de radio



Nivel adicional

1.3 Accesorios Roundshot VR Drive (continuación)



Cables disparadores adicionales
(Visite nuestra página web para
comprobar las cámaras compatibles)



Cable de motor x-y adicional

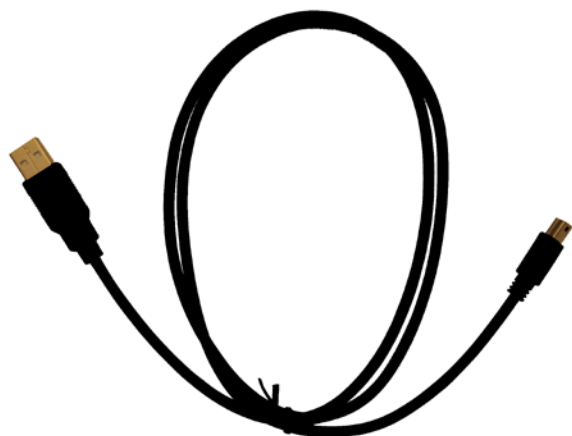


**Cable de extensión (2m) para mesa
giratoria.**



Mesa giratoria

1.3 Accesorios Roundshot VR Drive (continuación)



Cable USB para conectar el VR Drive a la cámara (para el modo HDR)



Cargador universal adicional (110-220V)

2. Primeros pasos con su VR Drive

2.1 Montaje del VR Drive



Su VR Drive es enviado en **una caja compacta** con protección de gomaespuma.

La caja tiene **cinco compartimentos**:

Accesorios VR Drive (cables de conexión, herramientas, nivel)

Cable disparador VR Drive

Motor VR Drive

Brazo VR con motor-y VR Drive (o abrazadera del raíl-y) y raíl

Cargador universal (110-220V)



2.1 Montaje del VR Drive (continuación)

2.1.1 Roundshot VR Drive “completo”

Monte su VR Drive “completo” del modo siguiente:



Monte el motor-x VR Drive en un **trípode con una rosca de (3/8")**. Cuando se use un trípode con rosca pequeña (1/4") use un anillo adaptador en la base del VR Drive.



Cuando el VR Drive esté bien fijado al trípode, puede ser **liberado de nuevo** con la llave Allen



Deslice el brazo VR con el motor-y incorporado en el adaptador rápido y **ciérrelo de modo que quede bien apretado**



Para evitar cualquier daño en el VR Drive aconsejamos que se coloque suavemente a mano y luego fijarlo con la llave Allen. Del mismo modo, tomar la misma precaución al retirarlo.



Libere la fijación del adaptador rápido y coloque el brazo VR en la posición deseada.



Apriete bien el cierre del adaptador rápido.



No gire el brazo VR cuando el adaptador rápido esté fijado. Debido a la fuerte fijación el motor y equipo VR podrían resultar dañados.

2.1.1 Roundshot VR Drive “completo” (continuación)



Ajuste la altura del motor-y usando la llave Allen.

Asegúrese de que **hay espacio suficiente para cámaras y lentes grandes** cuando se incline por debajo de -90° .



Es posible **deslizar hacia arriba el motor-y** y fijarlo en el punto más alto.

No obstante, **para la máxima estabilidad se recomienda mantenerlo lo más abajo posible.**



Ahora conecte el cable del motor-y al motor-x VR Drive.



Conecte el otro extremo del cable al motor-y VR Drive (Parte frontal o trasera).

2.1.1 Roundshot VR Drive “completo” (continuación)



Monte su cámara digital en el raíl usando la llave Allen.



Asegúrese de que la cámara se mantiene en la misma posición. Recomendamos deslizar la cámara lo más posible a la parte trasera (posición Cero). Cuando monte la cámara en distintas posiciones, los puntos fijos configurados en el software dejarán de ser correctos.

Si el raíl no es lo suficientemente largo (lentes más largas) use un raíl más largo (disponible por separado).

Compruebe que la parte trasera de la cámara está montada recta y a 90° respecto del raíl :



Mal



Bien

2.1.1 Roundshot VR Drive “completo” (continuación)



Deslice la cámara con el raíl dentro de la abrazadera.



Cierre y fije la abrazadera para el raíl.



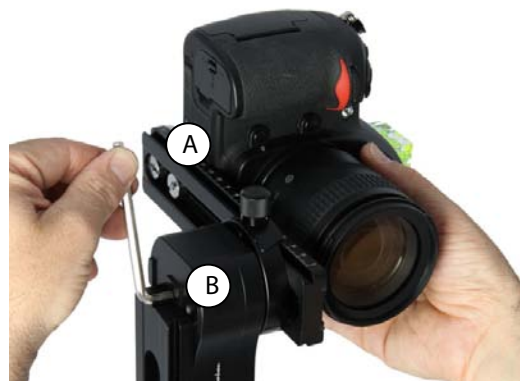
Compruebe que el motor-x VR está nivelado usando el nivel del motor.



Puede también colocar el nivel en el lado del motor-x.



Ahora compruebe que su cámara está perfectamente nivelada usando el nivel.



Es posible nivelar la cámara usando tanto el tornillo del raíl (A) como la abrazadera para un ajuste fino (B).

2.1.1 Roundshot VR Drive “completo” (continuación)



Finalmente conecte el cable disparador al motor-x VR Drive.



Conecte el otro extremo del cable disparador a la cámara. Fíjelo bien al conector.

Finalmente conecte el cable USB a la cámara y al motor-x VR Drive (opcional)



Su VR Drive “completo” está ahora listo para usarse.

2.1.2 Roundshot VR Drive “semi”

El VR Drive “semi” se monta del mismo modo que el VR Drive “Completo” excepto que tan solo hay una **pinza de sujeción para el raíl** en vez del motor-y y sólo **necesita ser conectado un cable disparador**.



La **altura** de la abrazadera del raíl puede ser ajustada con la llave Allen.



Conecte el cable disparador al VR motor-x y a la cámara. Conéctelo firmemente.

Finalmente **conecte el cable USB** a la cámara y al motor-x VR Drive (opcional)



Su VR Drive “completo” está ahora listo para usarse.

2.1.3 Roundshot VR Drive “mesa giratoria”

Monte su VR Drive “mesa giratoria” del siguiente modo:



Libere el cierre del adaptador rápido y apártelo del motor-x VR Drive girándolo en el sentido contrario a las agujas del reloj, usando la llave Allen para sujetar, sin girarla, el elemento giratorio del adaptador.



Monte el motor-x VR Drive al revés en el trípode.



Coloque la rosca de 3/8”.



Monte el adaptador rápido.

2.1.3 Roundshot VR Drive “mesa giratoria” (continuación)



La mesa giratoria está cubierta por una capa protectora en ambos lados.

Quite ambas capas protectoras antes de usar el dispositivo.

Deslice la **mesa giratoria** en el **adaptador rápido** y fíjela firmemente.

Conecte el **cable disparador** a la **cámara** y al **motor-x VR Drive**. Asegúrese de que está bien conectado.

Use un **cable de extensión de 2m** para incrementar la distancia entre el objeto y la cámara. Es posible usar varios cables de extensión.



Su VR Drive “**mesa giratoria**” está ahora preparado para usar.

2.1.4 Modos especiales de montaje

Existe una variedad de **montajes especiales del hardware** para tareas concretas:



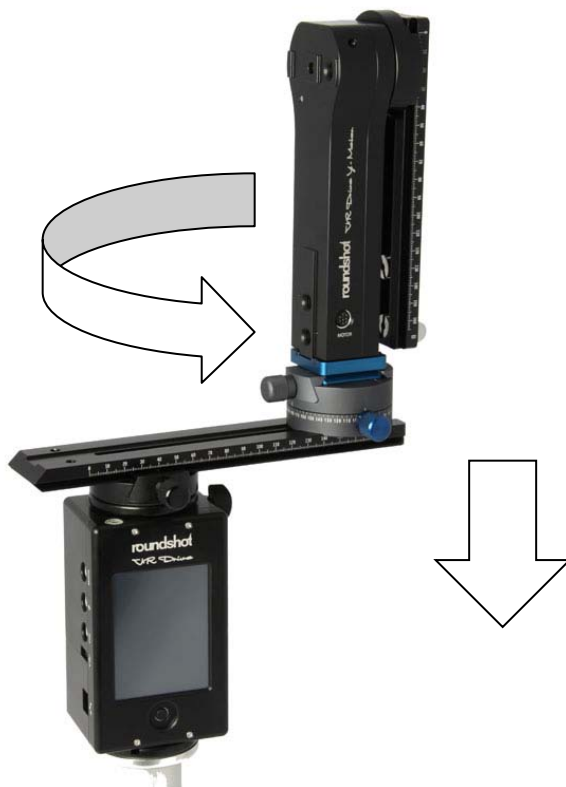
Puede montar en el adaptador rápido un adaptador para su cámara, de modo que ésta **quede unida directamente al motor-x VR Drive**.



Deslice el raíl dentro del adaptador rápido para que **su cámara pueda quedar unida directamente al motor-x VR Drive** pudiendo variar el punto fijo en que queda montada.



Fije el motor-y VR Drive con 90° de inclinación respecto del brazo VR Drive para crear una unidad compacta **perfecta para fotografías de gigapíxeles (cilíndrica)**, especialmente en caso de contar con cámaras y/o lentes grandes.



Fije el motor-y VR Drive directamente en el **brazo horizontal** mediante una montura-q para alejar la cámara del centro del VR Drive para imágenes en -90° (**panorama esférico**)

2.1.4 Modos especiales de montaje (continuación)



Fije el motor-y VR Drive directamente en el brazo horizontal en caso de usar cámaras compactas (estabilización óptima).



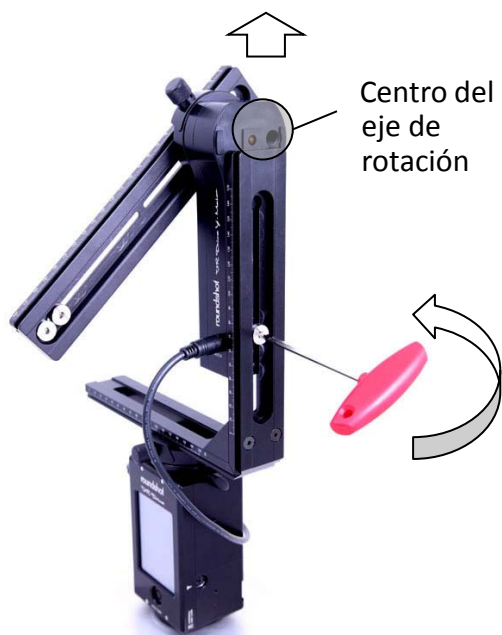
El brazo VR puede ser desmontado aflojando los dos tornillos de la parte inferior.



Entonces es posible unir el motor-yVR Drive directamente al brazo VR horizontal, usando los dos tornillos anteriores.

2.1.4 Modos especiales de montaje (continuación)

Cuando el VR Drive pone el rail nodal en una **posición parada equivocada**, se puede reponerlo en la posición correcta (ejemplo: **posición parada Y = 90°**, cámara hacia arriba).



Centro del
eje de
rotación

1° paso: Apague el VR Drive para que mueva en la posición parada

2° paso: Utilice la llave allen pequeña para abrir el tornillo que fija el motor-y dentro del brazo VR

3° paso: Mueva el motor-y arriba hacia que el centro del eje de rotación sea accesible

4° paso: Separe el brazo VR del VR Drive abriendo el adaptador rápido

5° paso: Ponga el brazo VR Drive con motor-y en una superficie elevada con el centro del eje de rotación libre



6° paso: Ahora abra el tornillo que se encuentra dentro del eje de rotación con la llave allen pequeña

7° paso: Mueva el rail nodal abajo para que sea plano en la superficie y paralelo con el motor-y



8° paso: Fije el tornillo dentro del eje de rotación con el allen key pequeño

El rail nodal está ahora de nuevo en la buena posición.

2.1.5 Unidad de radio control

La **unidad de radio control** consta de las siguientes partes:



Si se ha pedido junto con el VR Drive, este **incluye la unidad de radio control montada**. Ésta no necesita ser desmontada.



Cuando se separe del VR Drive, **téngase cuidado con los pines conectores del receptor de radio**, ya que son muy frágiles.

2.1.5 Unidad de radio control (continuación)

Coloque el **receptor de radio** del siguiente modo:



Inserte **los pines del receptor de radio** en el enchufe marcado con el símbolo de una antena:



Inserte el **tornillo inferior** y apriételo con la llave Allen.



Inserte el **tornillo superior** y apriételo con la llave Allen.



Ahora **presione con un objeto de punta fina (por ejemplo un lápiz) el botón de sincronización**, en el centro del receptor de radio.



Entonces presione el botón **“OK” del emisor de radio**. Esto sincronizará la señal entre el receptor y el emisor de radio.

2.1.5 Unidad de radio control (continuación)

Una vez la sincronización ha sido completada, el LED rojo parpadeante se apaga. El receptor y emisor de radio están preparados para operar.



Posicione el VR Drive en las dimensiones X e Y usando los botones **izquierda/derecha/arriba/abajo**.

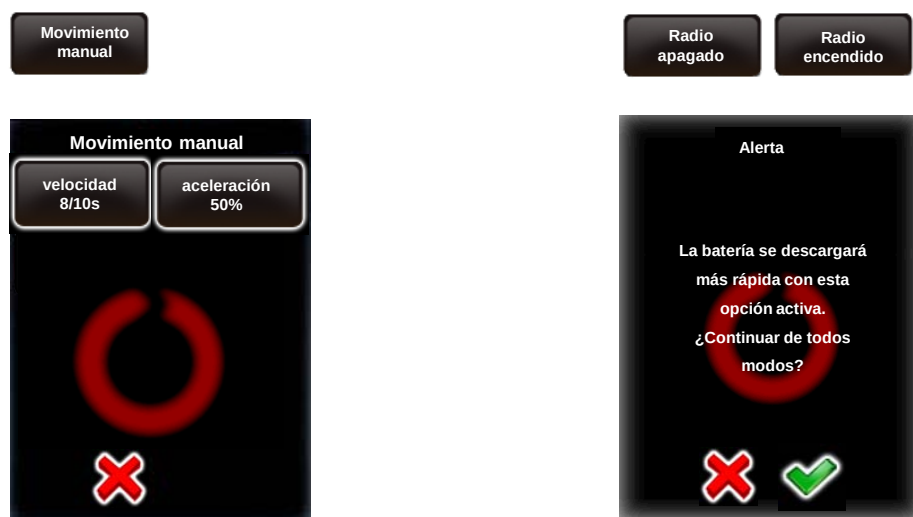
“OK” comenzará el programa actual activado.

El VR Drive empezará un nuevo programa desde la **posición-x** determinada con la unidad de control.

El LED rojo se encenderá cuando un comando de posicionamiento sea recibido. La unidad de radio control permite la comunicación hasta a **30 metros** (100 pies) de distancia.

Pulsar un botón continuamente acelerará el proceso de posicionamiento.

El **software del VR Drive** permite establecer cambios en ciertos parámetros para la unidad de radio, que podrá encontrar en **parámetros/menú general**



En el **menú de movimiento manual**, el usuario puede configurar la **velocidad de rotación y aceleración** cuando se usa la unidad de radio control.

Con el **encender radio** configurado en “sí”, el VR Drive puede ser encendido por control remoto con la unidad de radio control. El **posicionamiento remoto (izquierda/derecha/arriba/abajo) no es afectado por esta opción**, funcionando tanto si está activada como si no.

Por favor, consulte el **menú de parámetros** para más información sobre estas funciones.

2.2 Configurando una cámara digital



Use siempre **exposición manual**.

Si se usa un modo de exposición automática las imágenes tendrán distintas exposiciones a lo largo del panorama, lo que dificultará combinar las imágenes mediante el software de unión (stitching)



Use siempre **enfoque manual**.

Si se usa el autofocus, las imágenes podrían sufrir variaciones en el enfoque lo que impediría su satisfactoria unión mediante software.

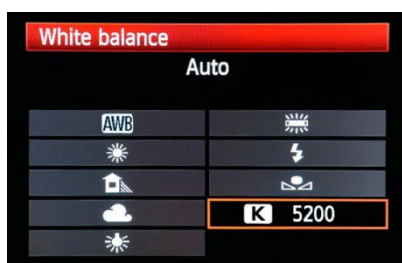
Además, un cambio en el enfoque influye en la longitud focal efectiva.



Usa una **tarjeta de memoria** de suficiente capacidad.

Cuando se usa una tarjeta de memoria sin suficiente velocidad de escritura, el guardado de algunas imágenes pueden ser retrasado o incluso omitido.

Esto es especialmente relevante cuando se usa el modo “velocidad” del sistema VR Drive.



Configure el **balance de blancos** en un valor fijo.

Si el balance de blancos se programa en “Automático” cada imagen podría tener un tono distinto, dificultando la unión de imágenes posterior en un solo panorama.

Esto es particularmente importante en un **HDR** donde cada imagen debe tener exactamente el mismo balance de blancos.

2.3 Configuración del Software del VR Drive

Pulse el botón “Encendido/Apagado” del VR Drive para comenzar:



Su envío incluye el VR Drive configurado en su lengua, hora y cámaras favoritas

Estos pasos solo son necesarios tras un reseteo.



Como primer paso, seleccione su **lengua**. Las opciones son:

- Inglés
- Alemán
- Francés
- Italiano
- Español
- Chinese
- Japanese

Confirme pulsando el botón “**siguiente**”.

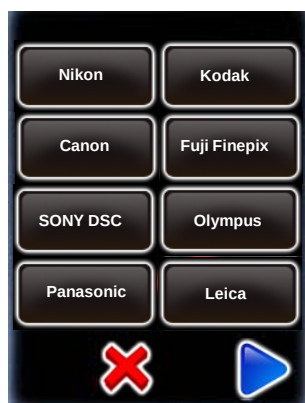
Ahora configure el **año, mes, día y hora** usando el teclado numérico.

Cuando varios campos pueden ser editados, el activo está en color azul claro, mientras que los que no, en azul oscuro. Para activar uno, pulse sobre él.

Confirme las entradas con el botón “**siguiente**”.



2.3 Configuración del Software del VR Drive (continuación)

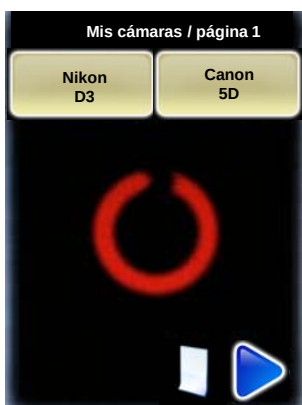


Cargue las **cámaras** que usará con el VR Drive desde su base de datos, seleccionando la marca/modelo.

Estas cámaras serán agregadas a una lista de favoritos requerida para programar su VR Drive.

Pulse sobre  para agregar más cámaras de la base de datos.

Más cámaras pueden ser agregadas más tarde en el menú “parámetros”. Si su cámara no está en la lista, puede ser agregada manualmente más tarde.



Cuando su selección esté completada, confirme pulsando “siguiente”.

Los ajustes básicos del asistente están ahora completados.

Un programa por defecto en modo “calidad” es mostrado, usando la primera cámara de tu lista de favoritos y los ajustes: “P1”.

“P1” puede ser posteriormente editado, copiado, movido o eliminado. Solamente es creado para poder configurar este paso.



El tipo de cámara (por ejemplo según el tamaño del sensor) es requerido para el cálculo automático de la toma de secuencias de imágenes en los modos “calidad” y “velocidad”. En el caso de “mesa giratoria” y “vídeo” este dato es tomado sólo con un propósito informativo, y no es necesario para ningún cálculo.

2.4 Navegación

El VR Drive empieza en el “menú inicio”:

VR Drive antes de comenzar programa



VR Drive en funcionamiento



El “menú de inicio” muestra el **programa actualmente activo**. Pulsando este botón se accede a la **administración del programa**.



Las flechas azules “**programa anterior + programa siguiente**” facilita la navegación entre los programas existentes



En el centro de la pantalla se muestran **los principales parámetros** del programa. Haciendo click en esta sección se abre el menú de **edición del programa**.



El botón “**iniciar**” comienza el programa seleccionado.



Cuando un programa está en curso, el botón cambia a “**parar**”, con el que podemos parar el programa .



El botón de “**pausa**” interrumpirá momentáneamente el programa; tras esto varias opciones pueden ser tomadas (parar, continuar)



Con el botón de **expansión de la información**, se pueden ver el resto de parámetros del programa.



La **carga de la batería** y la **hora** son mostrados en sus respectivos iconos.



2.4 Navegación (continuación)



Clickando en el botón **“programa activo + administración de programa”** se abre el menú de administración de programa.

En este menú nuevos programas pueden ser creados mediante el **“Asistente de programa”** (Wizard), y los existentes copiados, movidos o eliminados.

Más detalles acerca de este menú son proporcionados en la sección **“Administración de programa”**.

Vuelve al “menú de inicio” clickando en **“X”** (cancelar).



La sección central del “menú de inicio” muestra la primera parte de los **detalles del programa**. Haga click en el botón **“expansión de programa”** para mostrar la segunda parte de los detalles del programa.

Solamente los detalles relevantes son mostrados. Por ejemplo, en el modo “velocidad”, pausa antes/después, bracketing y desbloqueo de espejo son dejados vacíos.

Vuelve atrás al “menú de inicio” usando la **flecha hacia arriba**.



“posición x/y” configura la posición inicial o “cero” para elVR Drive.

“X” configura el ángulo horizontal, “Y” el vertical.

Por ejemplo, para secuencias de imágenes que empiecen en el cielo (disparos cénit) es posible definir la posición inicial en $X = 0^\circ$ e $Y = 90^\circ$.

2.4 Navegación (continuación)



Haciendo click en la sección **“información del programa”** abre el menú **“edición de programa”**.

En este menú todos los parámetros de un programa pueden ser editados.

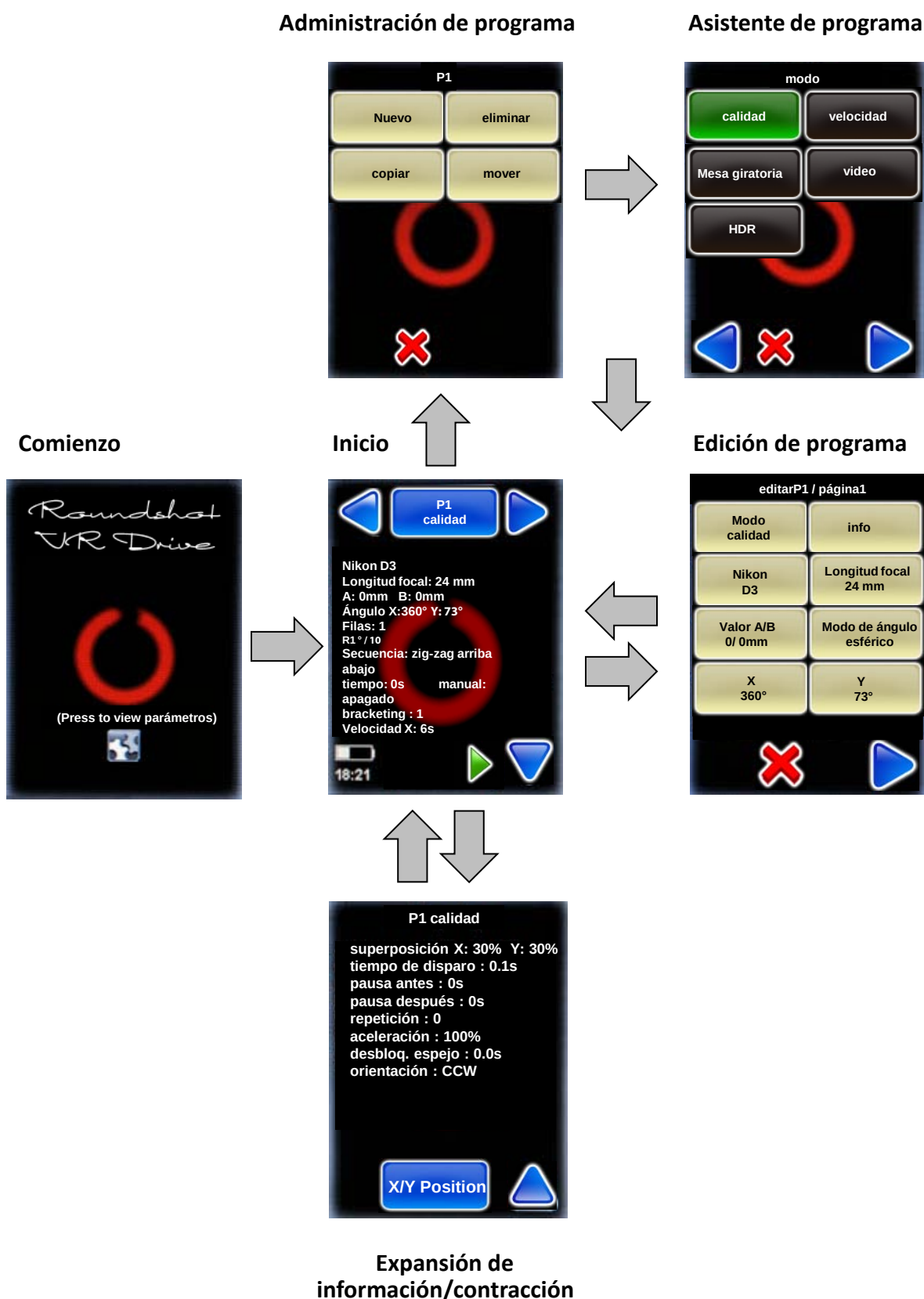
Este menú también da acceso al menú de parámetros del VR Drive.

Para más información acerca de “edición de programa”, por favor acuda al capítulo 4.

Vuelve al “menú de inicio” clickando en **“X”** (cancelar).

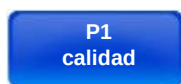
2.4 Navegación (continuación)

Los gráficos siguientes resumen la navegación en el VR Drive:



3. Asistente de programa

3.1 Asistente de programa: modo “calidad”



Haga click en el botón **“administración de programa”**.

Inicie el asistente de programa pulsando en **“nuevo”**.

El Asistente de programa le guiará en el proceso de configuración de un nuevo programa.



Dé al programa un **número ID** (Número de identificación).

Por defecto se dará un número ID consecutivo al anterior configurado.

Confirme con **“siguiente”**.



Como primer paso, elija el **modo** VR Drive que quiera configurar para el programa.

Todos los modos activos son mostrados en la lista.

Haga click en **“calidad”** para configurar el programa en **modo “calidad”**.

La **navegación** a través de asistente en estos pasos es:

- **“siguiente”** para confirmar y pasar a la siguiente pantalla.
- **“atrás”** para deshacer y volver a la pantalla anterior.
- **“X”** para cancelar el programa y salir de asistente.



Nombre su programa usando los caracteres alfanuméricos del teclado.

Puede ser útil usar un lápiz u otro elemento similar para usar el teclado.

Confirme con **“siguiente”**.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)



Seleccione la **cámara** que le gustaría usar desde la lista de favoritos.

Confirme con “**siguiente**”.

Si la cámara deseada no está en la lista, salga de asistente pulsando “**X**” y añada la cámara desde el menú “edición/parámetros del programa”. Vaya a la sección 4.3 para más detalles.



Introduzca la **longitud focal** de la lente en uso.

Este valor debe corresponderse **exactamente** con el que está en uso en la lente. Este valor es usado – junto con el tamaño del sensor – para determinar como hacer la secuencia de imágenes y cuántas tomar.

Confirme con “**siguiente**”.



Para VR Drive “completo” (con motor-y):

El VR Drive preguntará ahora si es necesario inclinar la cámara 90° hacia abajo para configurar el punto de centro de rotación (Valor A).

Si ya conoce el valor A, pulse “**cancelar**” e introduzca el valor en la siguiente ventana.

Si no, seleccione “**Sí**” para mover la cámara 90° hacia abajo. Tenga cuidado con las manos en este proceso, que podrían resultar aplastadas por el movimiento del motor.

Para VR Drive “semi” (sin motor-y):

No habrá mensaje del VR Drive.

Si ya conoce el valor A por usar la misma cámara/lente en proyectos anteriores, introdúzcalo en la ventana siguiente.

Si no, mueva la cámara 90° hacia abajo. Cuidado con las manos, que pueden ser aplastadas en el movimiento vertical del brazo el VR Drive.

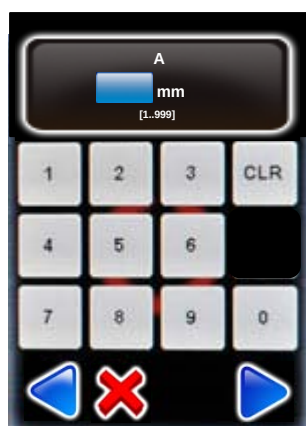
3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)



Mire a través del visor de su cámara, abra el soporte del brazo VR e introduzca el brazo VR de lado, de modo que el centro del visor quede exactamente en el centro de la cruz del eje de rotación.



Lea el **Valor-A** (en mm) exacto en la escala del soporte VR.



Introduzca el **Valor-A** (en mm) exacto en el software.

Si la cámara fue inclinada 90° hacia abajo con el VR Drive “completo”, esta será devuelta de nuevo a los 0° iniciales automáticamente, tras confirmar pulsando “**siguiente**”.

En el caso de VR Drive “semi” mueva la cámara manualmente a la posición 0°.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

El siguiente paso consiste en establecer el **punto nodal** para la cámara.

El punto correcto alrededor del cuál pivotar la cámara en fotografía panorámica **es el centro de la pupila de entrada del sistema.**

Correcto punto nodal:

Punto nodal incorrecto: efecto de paralaje



En la práctica, cuando movemos la cámara a los lados, **la distancia relativa entre dos objetos**

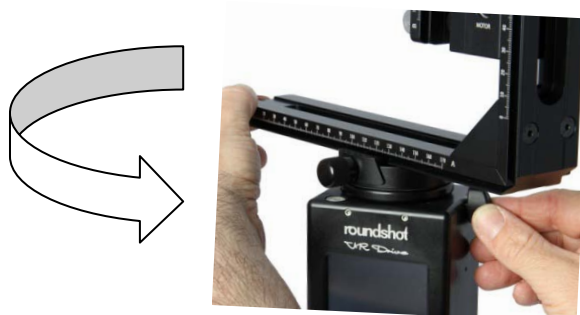
- **Se mantiene igual** cuando la cámara tiene el punto nodal correctamente configurado.
- **Cambia** cuando el punto nodal no es correcto.

Hay **dos puntos nodales**: el frontal y el trasero. La posición de las pupilas de entrada para la fotografía panorámica depende del hardware de la cámara (distancia de la parte anterior de la cámara a la lente), la construcción de la propia **lente** (centro de perspectiva), del **zoom** **seleccionado** en la lente, y por último, del **enfoque**.

Como **virtualmente hay infinidad de combinaciones posibles**, es imposible almacenar todas las posiciones nodales para cámaras, lentes, posición del zoom y foco. Es por esto que es necesario calcular el punto nodal para su cámara y lente.

Existe un procedimiento sencillo y práctico para determinar el punto nodal:

Abra la sujeción del adaptador rápido de modo que el brazo VR y su cámara puedan moverse libremente a los lados:

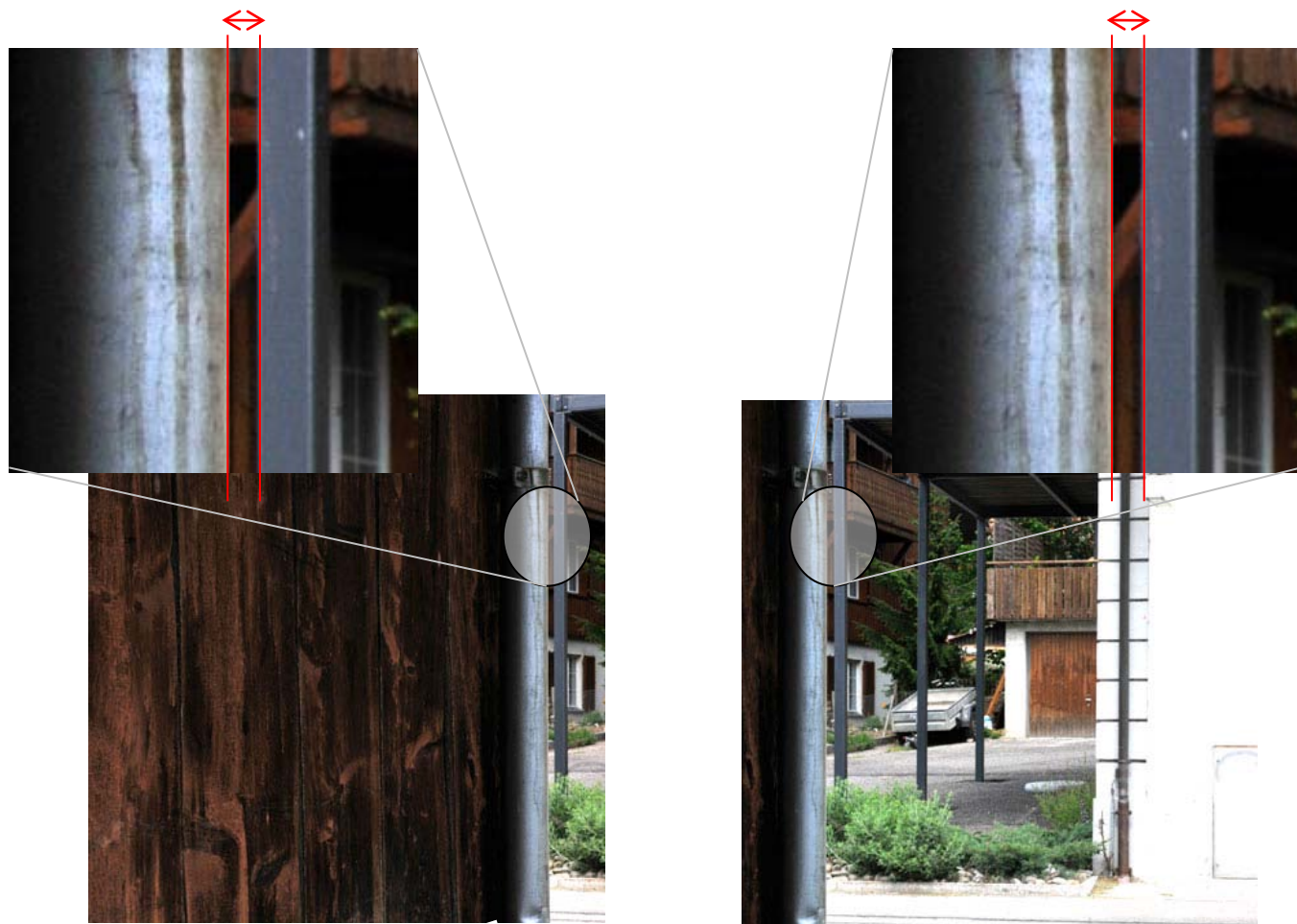


3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

Seleccione **dos líneas verticales** en el espacio, por ejemplo el borde de un edificio con un pilar al fondo

Mire por el visor de su cámara y sitúe el borde del edificio pegado al margen derecho de su visor.

Tras esto mueva su cámara en el sentido de las agujas del reloj (derecha) de modo que el borde del edificio quede esta vez en el margen izquierdo.



Si la distancia entre las líneas varía, el punto nodal es incorrecto.

Si la distancia entre las dos líneas se mantiene constante, el punto nodal es correcto.

Bloquee el cierre del adaptador rápido

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

Ahora lea el **valor-B** en el raíl nodal (en mm):



Introduzca el exacto **valor-B** (en mm) en el software.

Confirma pulsando “siguiente”.

Este procedimiento debe ser repetido siempre que una nueva combinación cámara/lente/zoom/foco sea seleccionado.

Para más seguridad, repita el proceso cada vez que un programa sea configurado o quite y ponga la cámara en su VR Drive.



La correcta configuración del punto nodal es fundamental para la correcta unión de las imágenes. Si la configuración es errónea, puede que no se pueda crear un panorama y que haya que repetir los disparos.



Cada vez que ponga y quite su cámara puede variar el punto zero. Asegúrese de colocarla exactamente en la misma posición. Deslícela hasta la parte trasera para asegurarse de que no haya ninguna variación.



Cuando use cámaras o lentes especialmente grandes, puede que el raíl no sea suficientemente largo. En vez de desplazar el punto cero hacia adelante en el raíl, recomendamos adquirir un raíl más largo, de modo que el punto cero siga quedando al fondo y no haya riesgo de variaciones.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)



Ahora puede definir en qué **“modo de ángulo”** le gustaría crear su panorama.

Cilíndrico

Genera un panorama con un ángulo vertical inferior a 180° usando una o varias secuencias de imágenes (multi-secuencia).

Esférico

Crea un panorama esférico usando un ángulo vertical de 180°.

Manual

Permite la programación manual de las secuencias de imágenes, por ejemplo para conseguir tomas de gigapíxeles.

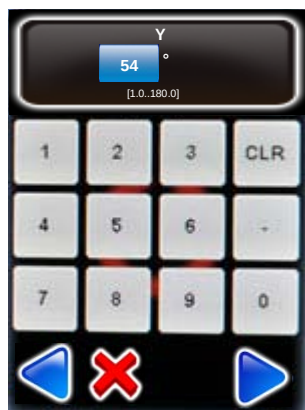
Visual

Permite al usuario indicar la esquina inferior izquierda y superior derecha de un panorama visualmente.

3.1.1 Panorama cilíndrico



Haga click en **“cilíndrica”** para calcular las secuencias (elevación, imágenes) para un panorama cilíndrico. Confirme con **“siguiente”**.

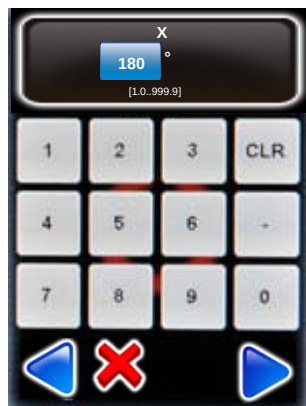


Dada la longitud focal de la lente y el tamaño del sensor de su cámara, el programa calcula el campo de visión vertical (**“Y”**) para una secuencia de imágenes.

Mire a través del visor de su cámara para comprobar si el campo de visión es suficiente.

Si el ángulo vertical (**“Y”**) es suficiente, confirme pulsando **“siguiente”**.

Si no, cambie el campo de visión vertical por cualquier valor entre 1 y 180°. Si este valor está por debajo del campo de visión vertical, sólo una secuencia de imágenes será tomada. En caso de que esté por encima, varias secuencias serán creadas.



Ahora puede añadir el ángulo horizontal (**“X”**) del panorama.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.1 Panorama cilíndrico (continuación)



El software de VR Drive calcula el número de secuencias (“filas” en la interfaz), en el ejemplo 1, elevación (0°) e imágenes por secuencia (7).

Si el cálculo es correcto, confirme pulsando “siguiente”.

Si desea modificar la primera secuencia, indique el ángulo y el número de imágenes.

Las siguientes instrucciones son **opcionales** y modificarán las secuencias ya habían sido calculadas.

Haciendo click en  secuencias/imágenes adicionales pueden ser añadidas al programa. Introduzca la **elevación** en grados deseada y el **número de imágenes** por secuencia.



Pulse en una secuencia y elige “editar” para modificar la elevación y el número de imágenes por secuencia. Pulse en una secuencia y elija “eliminar” para quitar la secuencia de la lista.

Modifique la **elevación** y el **número de imágenes por secuencia**. Confirme pulsando “siguiente”.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.1 Panorama cilíndrico (continuación)



Seleccione el **modo de desplazamiento entre secuencias** para la toma de imágenes.

Por efecto éste es “zig-zag arriba-abajo”.

Confirme con “**siguiente**”.



Introduzca la **velocidad “X” velocidad** con la que el VR Drive se moverá horizontalmente.

El tiempo en segundos se corresponde con un giro completo de 360°.

Confirme con “**siguiente**”.



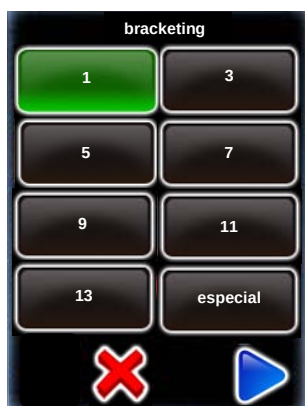
Luego programe una **pausa antes o después** de la toma de imágenes.

Una “pausa antes” puede ser útil, por ejemplo, para evitar cualquier vibración producto de algún movimiento indeseado.

Confirme con “**siguiente**”.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.1 Panorama cilíndrico (continuación)



Haga click sobre **“bracketing”** para programar exposiciones múltiples por posición.

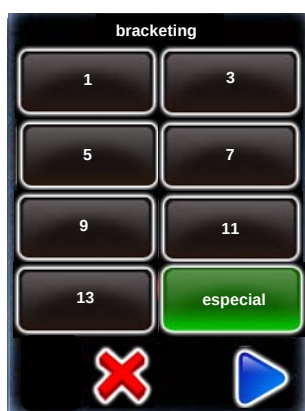
Bracketing “1” significa que no habrá exposiciones múltiples, y una sola imagen será tomada por posición.

Con bracketing “3”, “5”, “7”, “9”, “11” y “13” varias imágenes serán tomadas por posición.

Los valores de bracketing (número de imágenes, rango del bracketing en pasos de f, tipo de bracketing) necesitan ser configurados en el software de la cámara.

Asegúrese de que el número de imágenes configuradas de el software de su cámara y el VR Drive coincidan.

Confirme con **“siguiente”** o cancele con **“X”**.



“Bracketing especial” es usado con cámaras que permitan la toma y bracketing de imágenes en disparo-múltiple.

Configure el bracketing y disparo-múltiple en su cámara.



Introduzca la **duración total del “disparo-múltiple”** en el software del VR Drive. El VR Drive dará una señal de disparo más larga a la cámara para los disparos-múltiples.

Confirme con **“siguiente”** o cancele con **“X”**.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.1 Panorama cilíndrico (continuación)

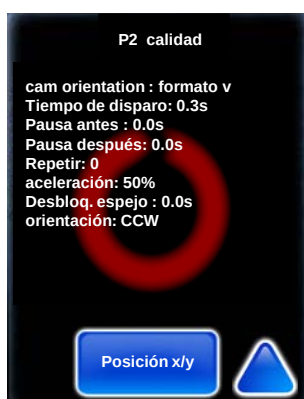


El asistente de programa está ahora completo y el nuevo programa “P2” es computado y almacenado en el VR Drive.

Puede ver los parámetros en la ventana principal y dando al botón de expansión de información.

En resumen, con ayuda del **Asistente de programa**, los siguientes parámetros han sido definidos:

- Modo
- ID
- Texto de info
- Cámara
- Longitud focal
- Valores (A- + B-)
- Ángulo-X (horizontal)
- Ángulo-Y (vertical)
- Secuencia [“Fila” en la interfaz] (elevación + número de imágenes)
- Modo de secuencia en la toma de imágenes (Tipos de Zig Zag y verticales)
- Velocidad X/Y
- Pausa antes/después
- Bracketing



Estos parámetros son determinados para un proyecto, y pueden variar según empecemos una nueva tarea.

Otros parámetros suelen ser constantes de proyecto en proyecto. En vez de tener que ser configurados cada vez, son almacenados y cargados automáticamente por defecto como “**Valores predefinidos**”. Estos parámetros incluyen:

- | | |
|----------------------------|-----------------------------|
| • Temporizador | • Repetir |
| • Disparo manual de imagen | • Aceleración |
| • Tiempo de disparo | • Bloqueo previo del espejo |
| • Superposición | • Orientación de la cámara |

Si alguno de estos parámetros necesitan ser cambiados, se puede acceder a su configuración en el menú “**edición de programa**”.



Antes de empezar un trabajo, haga tests que le permitan comprobar que las imágenes pueden ser correctamente unidas.

Si las imágenes no pueden ser unidas, compruebe la configuración de sus puntos nodales(A, B). Compruebe también la configuración de cámara y longitud focal. Incremente la superposición vertical/horizontal y/o aumente el número de imágenes por secuencia.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.2 Panorama esférico

Los primeros pasos para configurar un nuevo programa en “calidad” con los mismos en panorama cilíndrico, manual o esférico (elección de modo, modo, ID, texto info, cámara, longitud focal, A/B).



Haga click en “**esférico**” para calcular las secuencias (elevación, imágenes) para un panorama esférico.



Seleccione si el panorama esférico será creado usando una lente **ojo de pez (fisheye)** o una **lente estándar**. The calculation of filas (elevation/imágenes) will be different.

Con la opción “**force nadir: on**” el VR Drive tomará siempre un disparo hacia abajo (-90°). Con “**force nadir: apagado**” el VR Drive distribuirá las imágenes en la esfera libremente, sin tomar un disparo hacia abajo (-90°).



Para panoramas esféricos, el ángulo vertical “Y” se configura automáticamente en 180°.

Introduzca el ángulo (“X”) del panorama.

Confirme con “**siguiente**”.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.2 Panorama esférico (continuación)



El software del VR Drive computa el número de **secuencias** con su **elevación** e **imágenes**, en este ejemplo:

- Secuencia 1: elevación 90° / 1 imagen
- Secuencia 2: elevación 45° / 8 imágenes
- Secuencia 3: elevación 0° / 8 imágenes
- Secuencia 4: elevación -45° / 8 imágenes
- Secuencia 5: elevación -90° / 1 imagen

Si el cálculo es correcto, confirme pulsando “**siguiente**”.

Haciendo click en  secuencias/imágenes pueden ser añadidas al programa. Introduzca la **elevación** y el número de **imágenes por secuencia** deseadas.

Haga click en una secuencia y pulse “**editar**” para modificar la elevación y el número de imágenes.

Modifique la **elevación** deseada en grados y el **número de imágenes** por secuencia.

Haga click en una secuencia y elija “**borrar**” para quitarla de la lista.

Confirme pulsando “**siguiente**”.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.2 Panorama esférico (continuación)



Seleccione el **modo de desplazamiento entre secuencias** para la toma de imágenes.

Por defecto este es “zig-zag arriba-abajo”.

Confirme con “**siguiente**”.



Introduzca la **velocidad “X” e “Y”** con la que el VR Drive se moverá horizontal y verticalmente.

El tiempo en segundos corresponde a una vuelta completa de 360° o 180°.

Confirme con “**siguiente**”.



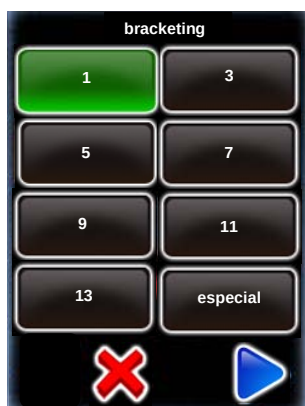
Luego programe una **pausa antes o después** de la toma de imágenes.

Una “pausa antes” puede ser útil, por ejemplo, para evitar cualquier vibración producto de algún movimiento indeseado.

Confirme con “**siguiente**”.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.2 Spherical panorama (continued)



Haga click sobre **“bracketing”** para programar exposiciones múltiples por posición.

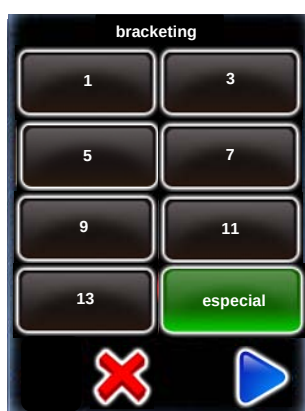
Bracketing “1” significa que no habrá exposiciones múltiples, y una sola imagen será tomada por posición.

Con bracketing “3”, “5”, “7”, “9”, “11” y “13” varias imágenes serán tomadas por posición.

Los valores de bracketing (número de imágenes, rango del bracketing en pasos de f, tipo de bracketing) necesitan ser configurados en el software de la cámara.

Asegúrese de que el número de imágenes configuradas de el software de su cámara y el VR Drive coincidan.

Confirme con **“siguiente”** o cancele con **“X”**.



“Bracketing especial” es usado con cámaras que permitan la toma y bracketing de imágenes en disparo-múltiple.

Configure el bracketing y disparo-múltiple en su cámara.



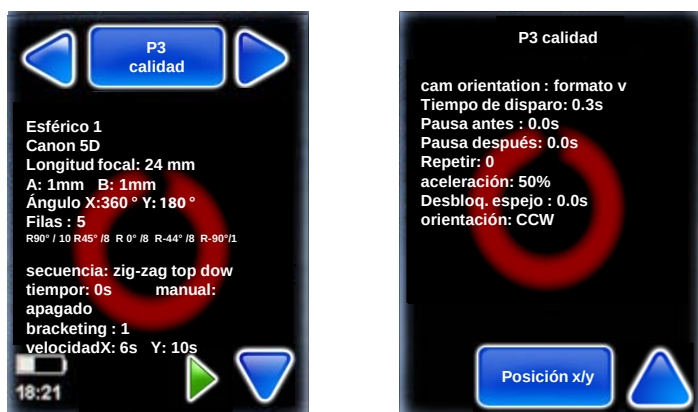
Introduzca la **duración total del “disparo-múltiple”** en el software del VR Drive. El VR Drive dará una señal de disparo más larga a la cámara para los disparos-múltiples.

Confirme con **“siguiente”**.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.2 Panorama esférico (continuación)

El Asistente de programa está completado y el nuevo programa “P3” es computado y guardado en el software del VR Drive.



Compruebe los parámetros en la ventana de información y obtenga más desplegando la ventana de información adicional.

Los parámetros generales del programa son de nuevo cargados automáticamente por defecto como “Valores predefinidos”.

Si uno o varios de estos parámetros necesitan ser cambiados, puede hacerse desde el menú “Editar programa”.



Antes de empezar un trabajo, haga tests que le permitan comprobar que las imágenes pueden ser correctamente unidas.

Si las imágenes no pueden ser unidas, compruebe la configuración de sus puntos nodales (A, B). Compruebe también la configuración de cámara y longitud focal. Incremente la superposición vertical/horizontal y/o aumente el número de imágenes por secuencia.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.3 Panorama manual

Los primeros pasos para configurar un nuevo programa en “calidad” son los mismos que en panorama cilíndrico, manual o esférico (elección de modo, modo, ID, texto info, cámara, longitud focal, A/B).



Haz click en **“manual”** para definir las secuencias (elevación, imágenes) para un panorama definido por el usuario.

En este módulo de ángulo el VR Drive no hace ningún cálculo de secuencia/elevación/imágenes. En vez de eso, es el usuario el que introduce manualmente esos parámetros.

Esto permite crear programas específicos, personalizados por el usuario.

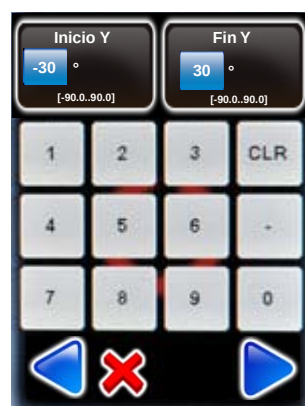


Introduzca el ángulo horizontal (**“X”**) del panorama.

Dado que el modo de ángulo es manual, no se calcula ni usa el ángulo vertical.

El ángulo vertical de imagen **“Y”** es dado por las secuencias por su elevación y número de imágenes, que son introducidos manualmente por el usuario.

Confirme con **“siguiente”**.



Introduzca el rango vertical (**“inicio Y, final Y”**) del panorama.

Las secuencias manuales son calculadas por el VR Drive y son uniformemente distribuidas entre el inicio/final del rango Y.

Confirme con **“siguiente”**.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.3 Panorama manual (continuación)

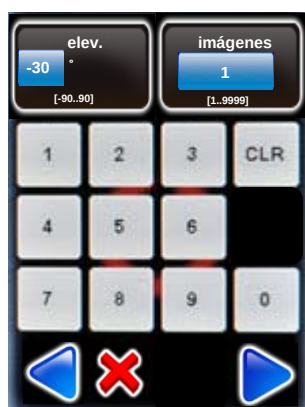


Ahora introduzca el número de imágenes de su panorama.

Estas secuencias de imágenes serán uniformemente distribuidas entre el inicio/final del rango Y.

Confirme con “siguiente”.

Una primera secuencia por defecto es mostrada.



Modifique la **elevación** (en grados) si es necesario.

Introduzca el **número de imágenes** para esta secuencia.

Confirme con “siguiente”.

Continúe introduciendo la elevación y número de imágenes para todas las secuencias.

Confirme todos los cambios con “siguiente”.



Seleccione el **tipo de secuencia de imagen**.

Por efecto éste es “zig-zag arriba-abajo”.

Confirme con “siguiente”.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.3 Panorama manual (continuación)



Introduzca la **velocidad “X” e “Y”** con la que el VR Drive se moverá horizontal y verticalmente.

El tiempo en segundos corresponde a una vuelta completa de 360° o 180°.

Confirme con **“siguiente”**.



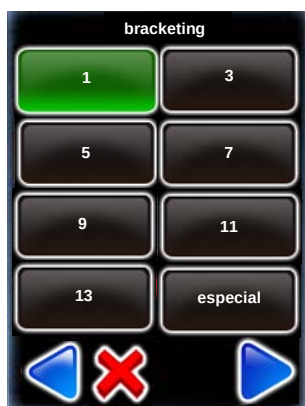
Luego programe una **pausa antes o después** de la toma de imágenes.

Una “pausa antes” puede ser útil, por ejemplo, para evitar cualquier vibración producto de algún movimiento indeseado.

Confirme con **“siguiente”**.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.3 Panorama manual (continuación)



Haga click sobre **“bracketing”** para programar exposiciones múltiples por posición.

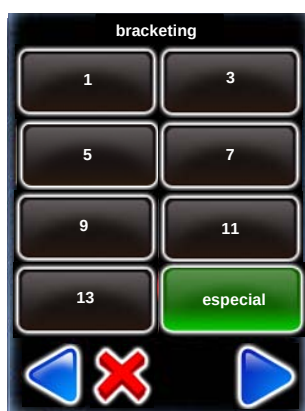
Bracketing “1” significa que no habrá exposiciones múltiples, y una sola imagen será tomada por posición.

Con bracketing “3”, “5”, “7”, “9”, “11” y “13” varias imágenes serán tomadas por posición.

Los valores de bracketing (número de imágenes, rango del bracketing en pasos de f, tipo de bracketing necesitan) ser configurados en el software de la cámara.

Asegúrese de que el número de imágenes configuradas de el software de su cámara y el VR Drive coincidan.

Confirme con **“siguiente”** o cancele con **“X”**.



“Bracketing especial” es usado con cámaras que permitan la toma y bracketing de imágenes en disparo-múltiple.

Configure el bracketing y disparo-múltiple en su cámara.



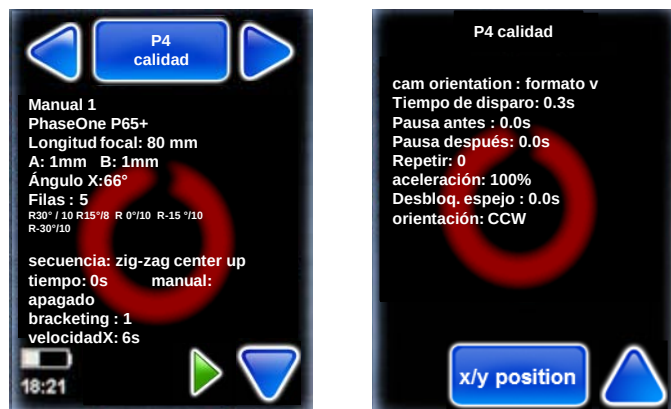
Introduzca la **duración total del “disparo-múltiple”** en el software del VR Drive. El VR Drive dará una señal de disparo más larga a la cámara para los disparos-múltiples.

Confirme con **“siguiente”**.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.3 Panorama manual (continuación)

El Asistente de programa está completado y el nuevo programa “P4” es computado y guardado en el software del VR Drive.



Compruebe los parámetros en la ventana de información y obtenga más desplegando la ventana de información adicional.

Los parámetros generales del programa son de nuevo cargados automáticamente por defecto como “Valores predefinidos”.

Si uno o varios de estos parámetros necesitan ser cambiados, puede hacerse desde el menú “**Editar programa**”.



Antes de empezar un trabajo, haga tests que le permitan comprobar que las imágenes pueden ser correctamente unidas.

Si las imágenes no pueden ser unidas, compruebe la configuración de sus puntos nodales(A, B). Compruebe también la configuración de cámara y longitud focal. Incremente la superposición vertical/horizontal y/o aumente el número de imágenes por secuencia.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

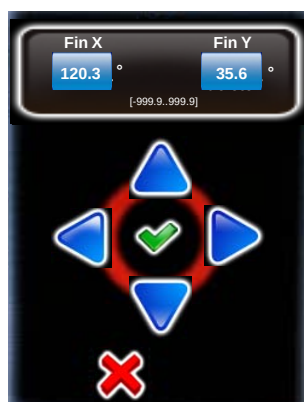
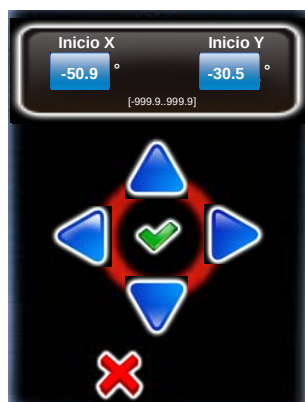
3.1.4 Panorama visual

Los primeros pasos para configurar un nuevo programa en “calidad” son los mismos que en panorama cilíndrico, manual o esférico (elección de modo, modo, ID, texto info, cámara, longitud focal, A/B).



Haga click en “**visual**” para definir un nuevo panorama visualmente.

En este modo de ángulo el VR Drive define las secuencias (elevación/imágenes) basándose en la indicación usual por parte del usuario de la esquina inferior izquierda y superior derecha de un panorama.



Introduzca el punto de inicio del panorama (esquina inferior izquierda) en X e Y (grados).

Confirme la entrada con “**OK**”.

Ahora introduzca el punto final del panorama (esquina superior derecha) en X e Y (grados).

Confirme la entrada con “**OK**”.



El VR Drive software calcula el número de imágenes de la secuencia.

Si el cálculo es correcto, confirme con “**siguiente**”.

Si desee modificar una secuencia de imágenes, haga click sobre ella y modifique la elevación (en grados) y el número de imágenes.

Confirme con “**siguiente**”.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.4 Panorama visual (continuación)



Seleccione el **tipo de secuencia de imagen**.

Por efecto éste es “zig-zag arriba-abajo”.

Confirme con “**siguiente**”.



Introduzca la **velocidad “X” e “Y”** con la que el VR Drive se moverá horizontal y verticalmente.

El tiempo en segundos corresponde a una vuelta completa de 360° o 180°.

Confirme con “**siguiente**”.



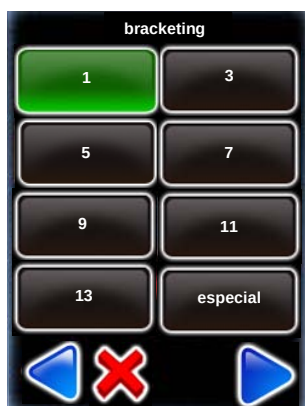
Luego programe una **pausa antes o después** de la toma de imágenes.

Una “pausa antes” puede ser útil, por ejemplo, para evitar cualquier vibración producto de algún movimiento indeseado.

Confirme con “**siguiente**”.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.4 Panorama visual (continuación)



Haga click sobre **“bracketing”** para programar exposiciones múltiples por posición.

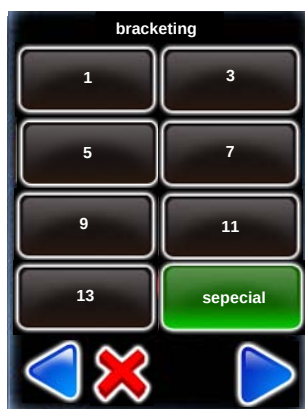
Bracketing “1” significa que no habrá exposiciones múltiples, y una sola imagen será tomada por posición.

Con bracketing “3”, “5”, “7”, “9”, “11” y “13” varias imágenes serán tomadas por posición.

Los valores de bracketing (número de imágenes, rango del bracketing en pasos de f, tipo de bracketing) necesitan ser configurados en el software de la cámara.

Asegúrese de que el número de imágenes configuradas de el software de su cámara y el VR Drive coincidan.

Confirme con **“siguiente”** o cancele con **“X”**.



“Bracketing especial” es usado con cámaras que permitan la toma y bracketing de imágenes en disparo-múltiple.

Configure el bracketing y disparo-múltiple en su cámara.



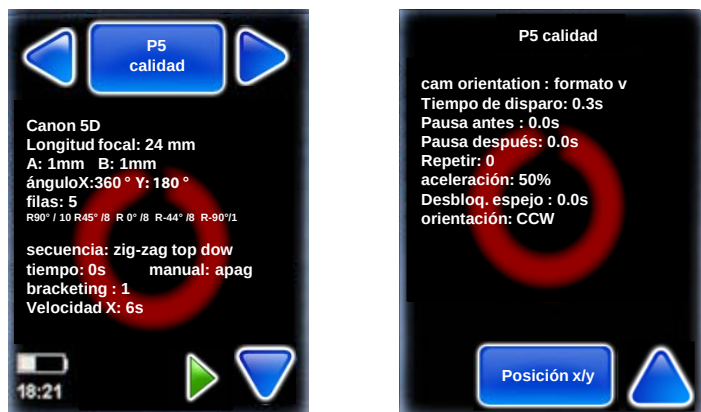
Introduzca **la duración total del “disparo-múltiple”** en el software del VR Drive. El VR Drive dará una señal de disparo más larga a la cámara para los disparos-múltiples.

Confirme con **“siguiente”**.

3.1 Asistente de programa: modo “calidad” (continuación)

3.1.4 Panorama visual (continuación)

El Asistente de programa está completado y el nuevo programa “P5” es computado y guardado en el software del VR Drive.



Compruebe los parámetros en la ventana de información y obtenga más desplegando la ventana de información adicional.

Los parámetros generales del programa son de nuevo cargados automáticamente por defecto como “Valores predefinidos”.

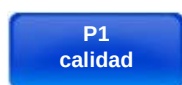
Si uno o varios de estos parámetros necesitan ser cambiados, puede hacerse desde el menú “Editar programa”.



Antes de empezar un trabajo, haga tests que le permitan comprobar que las imágenes pueden ser correctamente unidas.

Si las imágenes no pueden ser unidas, compruebe la configuración de sus puntos nodales(A, B). Compruebe también la configuración de cámara y longitud focal. Incremente la superposición vertical/horizontal y/o aumente el número de imágenes por secuencia.

3.2 Asistente de programa: modo “velocidad”



Haga click en el botón **“administración de programa”**.

Lance el Asistente de programa pulsando en **“nuevo”**.

El Asistente de programa le guiará en el proceso de configuración de un nuevo programa.



Dé al programa un **número ID** (Número de identificación).

Por defecto se dará un número ID consecutivo al anterior configurado.

Confirme con **“siguiente”**.



Haga click en **“velocidad”** para configurar el programa en “modo velocidad”

Confirme con **“siguiente”**.

Todos los pasos sucesivos para configurar el modo **“velocidad”** son idénticos a los del modo **“calidad”**.

Por lo tanto, acuda a **“Asistente de programa: Modo “calidad”** para una guía paso a paso del proceso de programación.

3.2 Asistente de programa: modo “velocidad” (continuación)

En el modo “**calidad**” el VR Drive para y dispara en todas las posiciones.

En el modo “**velocidad**” el VR Drive dispara la cámara mientras dura el movimiento, sin parar en las distintas posiciones.

Modo “calidad”:
parada + disparo



Modo “velocidad”:
disparo sin parada



Cuanto más rápida sea la velocidad de rotación, mayor velocidad de obturación habremos de configurar. En caso contrario, podríamos obtener imágenes movidas (o poco nítidas y borrosas).

La tabla siguiente muestra la velocidad de obturación máxima para distintos tiempos de rotación. Por ejemplo, al configurar el tiempo de rotación en 6s, **la velocidad de obturación necesita ser de 1/1500 sec. o más rápida (1/2000 s, 1/3000 s, ...)**:

Tiempo de rotación (X, 360°)	Velocidad de obturación
6 s	1/1500 s (o más rápido)
10 s	1/900 s (o más rápido)
20 s	1/450 s (o más rápido)



Cuando una velocidad de obturación necesaria no puede ser alcanzada (por ejemplo bajo condiciones difíciles de luz), es posible compensar ciertos valores para poder alcanzarla:

- Incrementar el ISO/ASA
- Abrir la apertura (Usar pasos bajos de número F) y salvar la imagen en una resolución mayor – una baja profundidad de campo puede ser compensada comprimiendo la resolución de las imágenes.
- Reducir la velocidad de rotación.

3.2 Asistente de programa: modo “velocidad” (continuación)

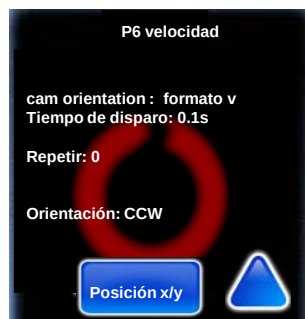


Una vez el Asistente de programa para, un nuevo modo “velocidad” está completado, se mostrará el nuevo programa “P6” como se ve en el ejemplo.

Puede ver los parámetros en la ventana principal y dando al botón de expansión de información.

En resumen, con ayuda del **Asistente de programa**, los siguientes parámetros han sido definidos:

- Modo
- ID
- Texto de Info
- Cámara
- Longitud focal
- Valores (A- + B-)
- Ángulo-X (horizontal)
- Ángulo-Y (vertical)
- Secuencias [filas en la interfaz](elevación + número de imágenes)
- Velocidad X / Y
- Modo de secuencia en la toma de imágenes (Tipos de Zig Zag y verticales)



Los siguientes “**Valores predefinidos**” son cargados automáticamente por defecto en el programa:

- Temporizador
- Repetir
- Tiempo de disparo
- Orientación de la cámara

Debido a que la toma de imágenes se lleva a cabo sin detenerse para el disparo, algunos parámetros del modo “calidad” no se aplican al modo “velocidad”. Éstos son:

- Desbloqueo manual de imagen
- Aceleración
- Bracketing
- Desbloqueo previo del espejo
- Pausa antes/después de la toma de imagen

Si alguno de estos parámetros necesitan ser cambiados, se puede acceder a su configuración en el menú “**edición de programa**”.



Antes de empezar un trabajo, haga tests que le permitan comprobar que las imágenes pueden ser correctamente unidas.

Si las imágenes no pueden ser unidas, compruebe la configuración de sus puntos nodales(A, B). Compruebe también la configuración de cámara y longitud focal. Incremente la superposición vertical/horizontal y/o aumente el número de imágenes por secuencia.



En el modo “velocidad” es necesario configurar el tiempo de disparo para la cámara. Si la cámara dispara irregularmente, incremente el tiempo de disparo, incremente el tiempo total de rotación y compruebe que su tarjeta CF graba las imágenes a la suficiente velocidad.

3.3 Asistente de programa: modo “mesa giratoria”



Haga click en el botón “**administración de programa**” .

Lance el asistente de programa pulsando en “**nuevo**”.

El Asistente de programa le guiará en el proceso de configuración de un nuevo programa.



Dé al programa un **número ID** (Número de identificación).

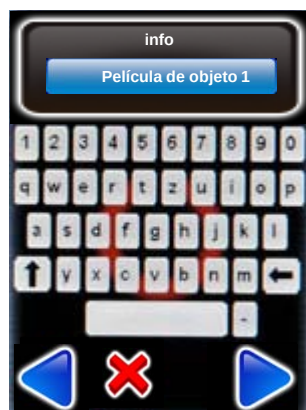
Por defecto se dará un número ID consecutivo al anterior configurado.

Confirme con “**siguiente**”.



Haga click sobre “**mesa giratoria**” para configurar el programa en modo “mesa giratoria”.

Confirme con “**siguiente**”.



Nombre su programa usando los caracteres alfanuméricos del teclado.

Puede ser útil usar un lápiz u otro elemento similar para usar el teclado.

Confirme con “**siguiente**”.

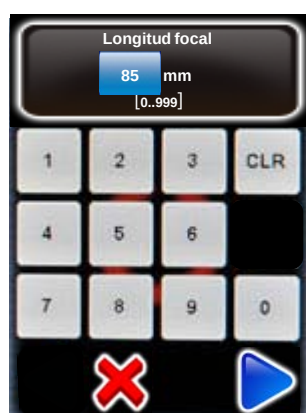
3.3 Asistente de programa: modo “mesa giratoria” (continuación)



Seleccione la **cámara** que le gustaría usar desde la lista de favoritos.

Si la cámara deseada no está en la lista, salga del asistente pulsando “X” y añada la cámara desde el menú edición/parámetros del programa”.

Confirme con “**siguiente**”.



Introduzca la **longitud focal** del objetivo en uso.

En el modo “mesa giratoria” este valor sólo tiene propósito informativo. Ningún cálculo necesita de la longitud focal.

Confirme con “**siguiente**”.



El paso siguiente es introducir el ángulo horizontal (“X”) del panorama.

Para la película de un objeto que gira perfectamente alrededor de su eje introduzca “**360°**”.

Confirme con “**siguiente**”.



Para un VR Drive con motor-y, introduzca el ángulo-y deseado para la película del objeto.

Introduzca el rango vertical (“**inicio Y, final Y**”) de la película del objeto.

Las secuencias son calculadas por el VR Drive y son uniformemente distribuidas entre el inicio/final del rango Y.

Confirme con “**siguiente**”.

3.3 Asistente de programa: modo “mesa giratoria” (continuación)

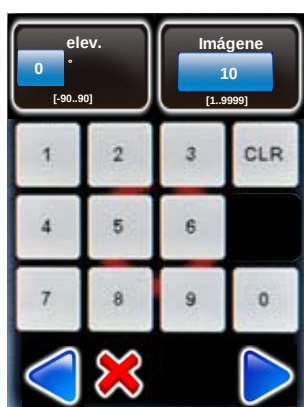


Ahora introduzca el número de imágenes de la película de su objeto.

Estas secuencias de imágenes serán uniformemente distribuidas entre el inicio/final del rango Y.

Confirme con “**siguiente**”.

Una primera secuencia por defecto es mostrada.



Modifique la **elevación** (en grados) si es necesario.

Introduzca el **número de imágenes** para esta secuencia.

Confirme con “**siguiente**”.

Continúe introduciendo la elevación y número de imágenes para todas las secuencias.

Confirme todos los cambios con “**siguiente**”.

Para mesas giratorias sin motor-y sólo una secuencia de imágenes es introducida.



Introduzca la **velocidad “X” e “Y”** con la que el VR Drive se moverá horizontal y verticalmente.

El tiempo en segundos corresponde a una vuelta completa de 360° o 180°.

Para mesas giratorias sin el motor-y sólo la velocidad-x es introducida.

Confirme con “**siguiente**”.

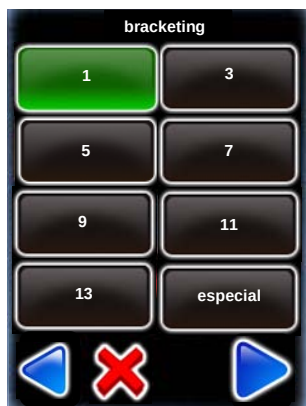


Luego programe una **pausa antes o después** de la toma de imágenes.

Una “pausa antes” puede ser útil, por ejemplo, para evitar cualquier vibración producto de algún movimiento indeseado.

Confirme con “**siguiente**”.

3.3 Asistente de programa: modo “mesa giratoria” (continuación)



Haga click sobre **“bracketing”** para programar exposiciones múltiples por posición.

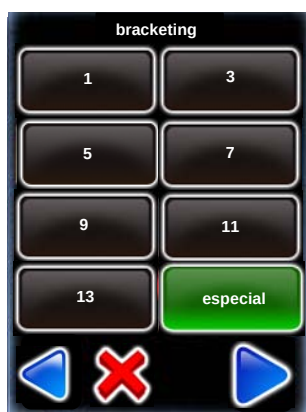
Bracketing “1” significa que no habrá exposiciones múltiples, y una sola imagen será tomada por posición.

Con bracketing “3”, “5”, “7”, “9”, “11” y “13” varias imágenes serán tomadas por posición.

Los valores de bracketing (número de imágenes, rango del bracketing en pasos de f, tipo de bracketing) necesitan ser configurados en el software de la cámara.

Asegúrese de que el número de imágenes configuradas de el software de su cámara y el VR Drive coincidan.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.



“Bracketing especial” es usado con cámaras que permitan la toma y bracketing de imágenes en disparo-múltiple.

Configure el bracketing y disparo-múltiple en su cámara.

Confirme con **“siguiente”**.



Introduzca la **duración total del “disparo-múltiple”** en el software del VR Drive. El VR Drive dará una señal de disparo más larga a la cámara para los disparos-múltiples.

Confirme con **“OK”**.

3.3 Asistente de programa: modo “mesa giratoria” (continuación)

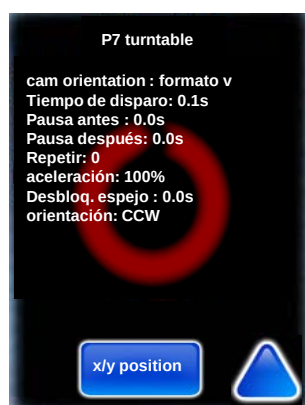


Una vez el Asistente de programa para, un nuevo modo “mesa giratoria” está completado, se mostrará el nuevo programa “**P7**” como se ve en el ejemplo.

Puede ver los parámetros en la ventana principal y dando al botón de expansión de información.

En resumen, con ayuda del **Asistente de programa**, los siguientes parámetros han sido definidos:

- Modo
- ID
- Texto de Info
- Cámara
- Longitud focal
- Ángulo-X (horizontal)
- Número de imágenes
- Velocidad X
- Pausa antes/después
- Bracketing

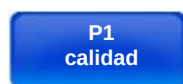


Los siguientes “**Valores predefinidos**” son cargados automáticamente por defecto en el programa:

- | | | |
|------------------|---------------------|--------------------------------|
| • Temporizador | • Tiempo de disparo | • Aceleración |
| • Disparo manual | • Repetir | • Desbloqueo previo del espejo |
| | | • Orientación de la cámara |

Si alguno de estos parámetros necesita ser cambiado, se puede acceder a su configuración en el menú “**edición de programa**”.

3.4 Asistente de programa: modo “vídeo”



Haga click en el botón “**administración de programa**” .

Lance el asistente de programa pulsando en “**nuevo**”.

El asistente de programa le guiará en el proceso de configuración de un nuevo programa.



De al programa un **número ID** (Número de identificación).

Por defecto se dará un número ID consecutivo al anterior configurado.

Confirme con “**siguiente**”.



Haga click en “**vídeo**” para configurar el programa en “modo vídeo”.

Confirme con “**siguiente**”.



Nombre su programa usando los caracteres alfanuméricos del teclado.

Puede ser útil usar un lápiz u otro elemento similar para usar el teclado.

Confirme con “**siguiente**”.

3.4 Asistente de programa: modo “vídeo” (continuación)

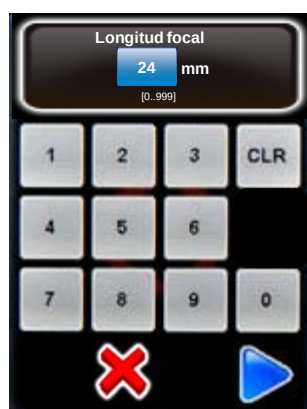


Seleccione la **cámara** que le gustaría usar desde la lista de favoritos.

Confirme con **“siguiente”**.

Si la cámara deseada no está en la lista, salga de asistente pulsando **“X”** y añada la cámara desde el menú “edición/parámetros del programa”. Vaya a la sección 4.3 para más detalles.

Confirme con **“siguiente”**.



Introduzca la **longitud focal** de la lente en uso.

En el modo “vídeo” este valor sólo tiene propósito informativo y ningún cálculo necesita de la longitud focal.

Confirme pulsando **“siguiente”**.

La cámara será movida ahora a la posición inicial, y el siguiente mensaje de advertencia aparecerá.

“Por favor, espere hasta que la cámara esté posicionada”.



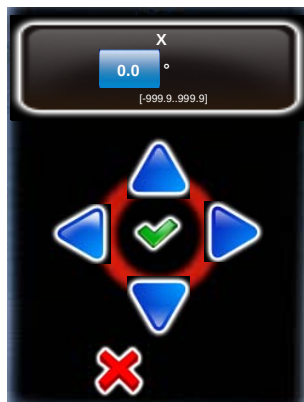
Hay dos **“tipos video”** a seleccionar:

- **“filmar”** es para girar una cámara video en la dirección x/y sin tomar imágenes
- **“acelerado”** es para crear una secuencia de imágenes tomadas en la dirección x/y para ensamblar una película

3.4 Asistente de programa: modo “vídeo” (continuación)

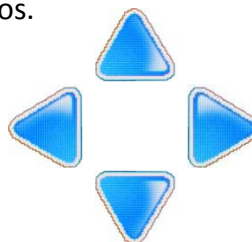
filmar

Seleccione “**filmar**” para crear un programa video.



A continuación el VR Drive se moverá a los puntos X/Y determinados.

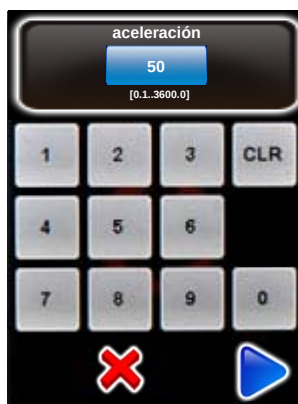
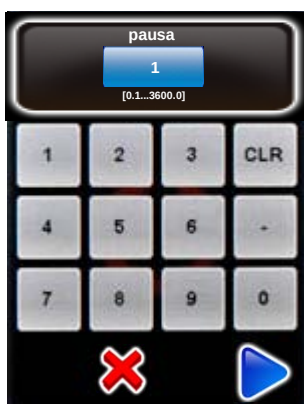
Mueva el VR Drive usando **los botones izq./dcha./arriba/abajo del cursor**. La posición X/Y exacta es mostrada en grados.



Confirme un punto pulsando “**Confirmar**”.



Importante: No confirme coordenadas X/Y pulsado el botón “siguiente” o éstas serán guardadas como programa y será redirigido de vuelta al menú “inicio”.



Para cada punto marcado indique lo siguientes valores:

- **Velocidad**– tiempo (en segundos) de este punto al siguiente.
- **Pausa** – tiempo (en segundos) para este punto.
- **Aceleración**– grado de adaptación de la velocidad de este punto al siguiente(1% lento, 100% rápido)

Confirme cada selección con “**siguiente**”.

Tras esto, **continúe determinando** tantos puntos como el barrido de vídeo necesite.

Cuando haya terminado de determinar todos los puntos, Confirme pulsando “**siguiente**”.



3.4 Asistente de programa: modo “vídeo” (continuación)

acelerado

Seleccione “**acelerado**” para crear un programa con toma de imágenes.



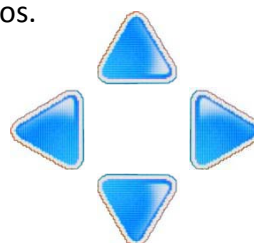
Hay dos opciones para definir el ritmo de disparo de imagenes en cada movimiento x/y:

“**segundos**” – dispara una imagen todos ... segundos

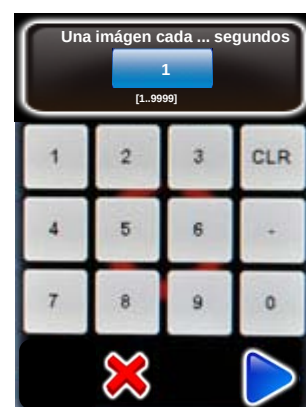
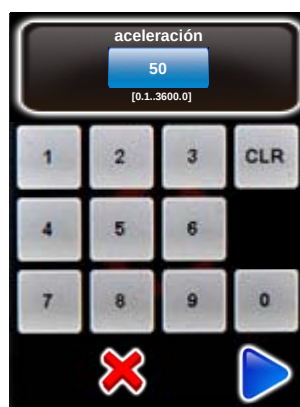
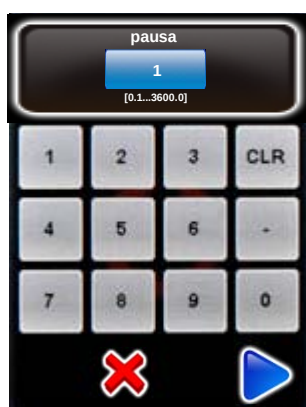
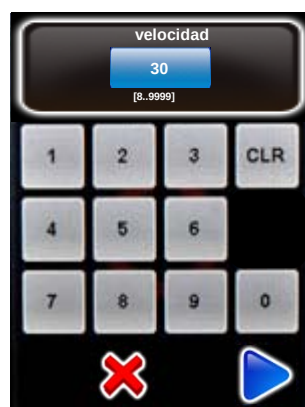
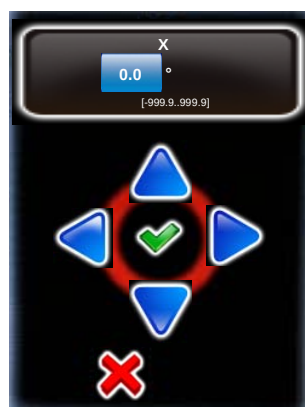
“**ángulo**” – dispara una imagen todos ... grados

A continuación el VR Drive se moverá a los puntos X/Y determinados.

Mueva el VR Drive usando **los botones izq./dcha./arriba/abajo del cursor**. La posición X/Y exacta es mostrada en grados.



Confirme un punto pulsando “**Confirmar**”.



Para cada punto marcado indique lo siguientes valores:

- **Velocidad**– tiempo (en segundos) de este punto al siguiente.
- **Pausa** – tiempo (en segundos) para este punto.
- **Aceleración**– grado de adaptación de la velocidad de este punto al siguiente(1% lento, 100% rápido)
- **Una imagen cada ... segundos** – cantidad de imágenes a disparar dentro de un lapso de tiempo

Confirme cada selección con “**siguiente**”.

Tras esto, **continúe determinando** tantos puntos como el barrido de vídeo necesite.

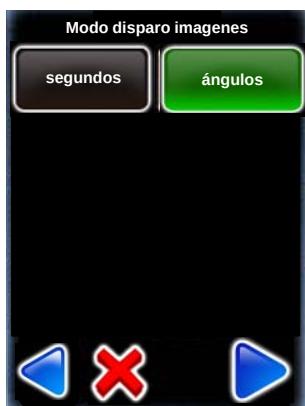
Cuando haya terminado de determinar todos los puntos, Confirme pulsando “**siguiente**”.



3.4 Asistente de programa: modo “vídeo” (continuación)

acelerado

Selecciona “**acelerado**” para crear un programa con toma de imágenes.



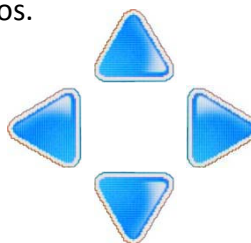
Hay dos opciones para definir el ritmo de disparo de imagenes en cada movimiento x/y:

“**segundos**” – dispara una imagen todos ... segundos

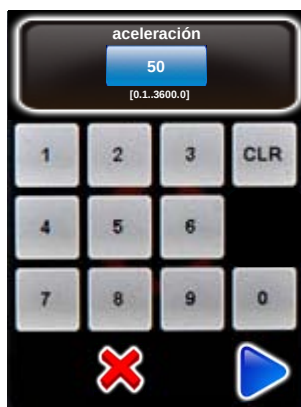
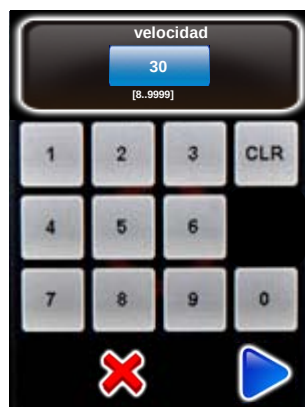
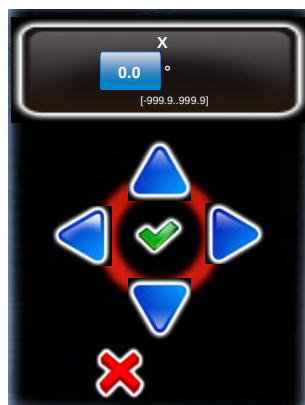
“**ángulo**” – dispara una imagen todos ... grados

A continuación el VR Drive se moverá a los puntos X/Y determinados.

Mueva el VR Drive usando **los botones izq./dcha./arriba/abajo del cursor**. La posición X/Y exacta es mostrada en grados.



Confirme un punto pulsando “**Confirmar**”.



Para cada punto marcado indique lo siguientes valores:

- **Velocidad**– tiempo (en segundos) de este punto al siguiente.
- **Pausa** – tiempo (en segundos) para este punto.
- **Aceleración**– grado de adaptación de la velocidad de este punto al siguiente(1% lento, 100% rápido)
- **Una imagen cada ... grados** – cantidad de imágenes a disparar dentro de un ángulo

Confirme cada selección con “**siguiente**”.

Tras esto, **continúe determinando** tantos puntos como el barrido de vídeo necesite.

Cuando haya terminado de determinar todos los puntos,
Confirme pulsando “**siguiente**”.



3.4 Asistente de programa: modo “vídeo” (continuación)



Una vez el Asistente de programa para, un nuevo modo “vídeo” está completado, se mostrará el nuevo programa “**P8**” como se ve en el ejemplo.

Puede ver los parámetros en la ventana principal y dando al botón de expansión de información.

En resumen, con ayuda del **Asistente de programa**, los siguientes parámetros han sido definidos:

- Modo
- ID
- Texto de Info
- Cámara
- Longitud focal
- Puntos (X/Y, velocidad, pausa, aceleración)

Los siguientes “**Valores predefinidos**” son cargados automáticamente por defecto en el programa:

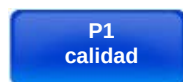
- Posición inicial (X/Y)
- Temporizador
- Repetición

Si alguno de estos parámetros necesita ser cambiado, se puede acceder a su configuración en el menú “**edición de programa**”.



Antes de empezar un trabajo, haga tests que le permitan comprobar si el barrido de vídeo es el deseado.

3.5 Asistente de programa: modo “HDR”



Haga click en el botón **“administración de programa”** .

Lance el asistente de programa pulsando en **“nuevo”**.

El asistente de programa le guiará en el proceso de configuración de un nuevo programa.



Dé al programa un **número ID** (Número de identificación).

Por defecto se dará un número ID consecutivo al anterior configurado.

Confirme con **“siguiente”**.



Haga click en **“HDR”** para configurar el programa en “modo HDR”.

Confirme con **“siguiente”**.

Todos los pasos siguientes para configurar un programa VR en modo **“HDR”** son idénticos a los del modo **“calidad”**.

Por tanto vaya a **“Asistente de programa: modo Calidad”** para una guía paso a paso de como ajustar el programa.

3.5 Asistente de programa: modo “HDR” (continuación)

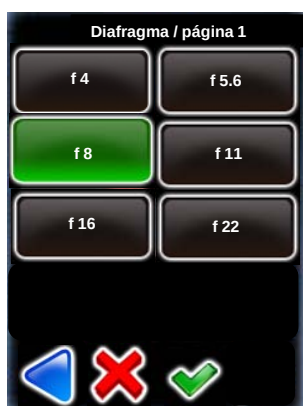
Una vez los primeros pasos han sido completados, el asistente de programa muestra una lista con **velocidades de exposición medias**:



La lista de exposiciones medias incluye todas las posibles para la cámara seleccionada, en este caso de 30s a 1/8000s.

Seleccione la **velocidad de exposición media** desde la que partirá el bracketing HDR.

Confirme la entrada con “OK”.



Ahora defina la **apertura (Número f, “diafragma” en el menú)** que será usada en la toma de todas las imágenes.

Confirme la entrada con “OK”.



Ajuste la **ISO/ASA** para la secuencia de imágenes.

Para una mejor calidad configure una ISO/ASA lo más baja posible.

Confirme la entrada con “OK”.

3.5 Asistente de programa: modo “HDR” (continuación)



Introduzca la **cantidad de imágenes del bracketing** por posición.

Por ejemplo, con 5 imágenes el VR Drive disparará una imagen a la velocidad de exposición media seleccionada, 2 subexpuestas y 2 sobreexpuestas.

También es posible dar un número uniforme de imágenes para un bracketing HDR asimétrico.

Confirme pulsando “**siguiente**”.



Introduzca los **pasos de diafragma** entre las imágenes.

Esto se corresponde con el número de paradas en el número f desde un paso del bracketing al siguiente.

Por ejemplo, con 3 pasos de apertura habrá 3 paradas de número f de diferencia entre cada imagen.

Confirme pulsando “**siguiente**”.



La función **secuencia** define en que orden las imágenes son tomadas.

Por ejemplo, “medio-rápido-lento” primero tomará la imagen con la velocidad de exposición media, luego la más rápida, 2ª más rápida, etc., luego la más lenta, 2ª más lenta etc.

Confirme pulsando “**siguiente**”.



Asegúrese de que la velocidad de exposición media, número de imágenes y pasos de apertura no exceda el rango de exposición total (Por ejemplo, desde 30s a 1/8000s). Si el rango de bracketing es demasiado largo, será necesario compensar con pasos del número “f” o con la ISO/ASA.

3.5 Asistente de programa: modo “HDR” (continuación)



Seleccione si usar **compensación de apertura (diafragma)** o no.

Dejando esta opción en “apagado” mantendrá el valor de apertura f constante para todas las imágenes.

Con la compensación de apertura en “on”, the VR Drive compensará con pasos del número f en caso de que el límite de exposición haya sido alcanzado (exposición más lenta que, por ejemplo, 30s, o más rápida que 1/8000s).

Confirme con **“siguiente”**.



El VR Drive calcula ahora los **pasos HDR** los cuales son mostrados en la tabla HDR.

En este ejemplo, 5 exposiciones son realizadas para cada posición, cada imagen con un bracketing de 3 pasos f con la apertura en f=8 y un ISO/ASA de 100.

Confirme con **“siguiente”**.

Es posible también editar cada paso HDR individualmente pulsando sobre él.



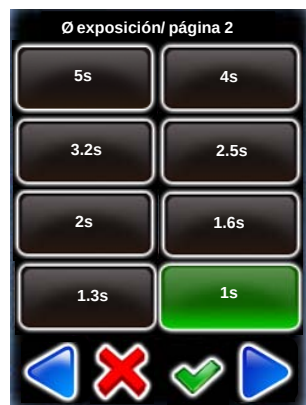
Borre cualquier paso HDR pulsando sobre **“borrar”**.

Edite cualquier paso HDR seleccionando **“editar”**.

3.5 Asistente de programa: modo “HDR” (continuación)



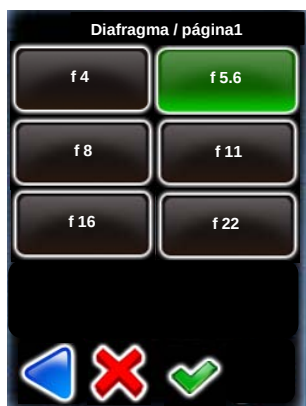
Haga click en “**editar**”.



Cambie la **velocidad de exposición** para el paso HDR seleccionado.

En este ejemplo desde 2s a 1s.

Confirme con “**OK**”.



Ahora cambie la **apertura** en consecuencia.

En este ejemplo desde f=8 a f=5.6.

Confirme con “**OK**”.

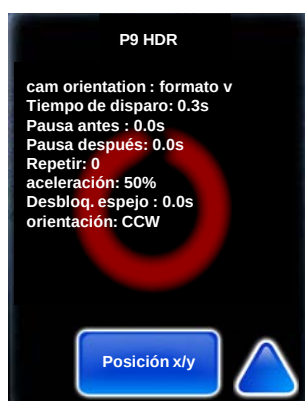


El VR Drive re-calcula los pasos HDR y muestra una nueva tabla HDR.

En este ejemplo, el primer paso HDR está ahora ajustado como exposición=1s y apertura f=5.6

Confirme con “**siguiente**”.

3.5 Asistente de programa: modo “HDR” (continuación)



Una vez el Asistente de programa para, un nuevo modo “velocidad” está completado, se mostrará el nuevo programa “P9” como se ve en el ejemplo.

Puede ver los parámetros en la ventana principal y dando al botón de expansión de información.

En resumen, con ayuda del **Asistente de programa**, los siguientes parámetros han sido definidos:

- Modo
- ID
- Texto de Info
- Cámara
- Longitud focal
- Valores (A- + B-)
- Ángulo-X (horizontal)
- Ángulo-Y (vertical)
- Secuencias [filas en la interfaz](elevación + número de imágenes)
- Velocidad X / Y
- Modo de secuencia en la toma de imágenes (Tipos de Zig Zag y verticales)
- Pausa antes/después
- HDR bracketing (Tabla HDR)

Estos parámetros son para proyectos específicos, y deberían ser cambiados de una tarea a otra.

Otros parámetros más generales se mantienen de proyecto a proyecto. En vez de cambiarlos cada vez que un programa sea seleccionado, son cargados por “**defecto**”. Estos parámetros incluyen:

- | | |
|-------------------------------|--------------------------------|
| • Temporizador | • Repetir |
| • Desbloqueo manual de imagen | • Aceleración |
| tiempo de disparo | • Desbloqueo previo del espejo |
| • Superposición | • Orientación de la cámara |

Si alguno de estos parámetros necesita ser cambiado, se puede acceder a su configuración en el menú “**edición de programa**”.



Antes de empezar un trabajo, haga tests que le permitan comprobar que las imágenes pueden ser correctamente unidas.

Si las imágenes no pueden ser unidas, compruebe la configuración de sus puntos nodales (A, B). Compruebe también la configuración de cámara y longitud focal. Incremente la superposición vertical/horizontal y/o aumente el número de imágenes por secuencia.

3.5 Asistente de programa: modo “HDR” (continuación)

En caso de que el rango de exposición de la cámara sea insuficiente para cubrir los pasos deseados de bracketing – porque el número de imágenes o pasos de bracketing es demasiado largo – el VR Drive mostrará la tabla HDR del siguiente modo:



En este ejemplo, la **exposición media** fue configurada en **1/100s**, el **número de imágenes en 5** y los **pasos de apertura entre imágenes en 4**.

Como resultado, la exposición más rápida va más allá de las posibilidades de la cámara (velocidad de exposición teórica: 1/25600s, límite: 1/8000s).



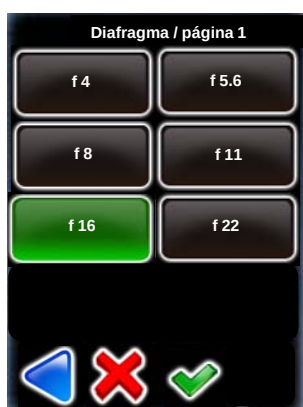
Haga click en el paso HDR en rojo para **editarlo**.



Adapte la **exposición** para el paso de HDR seleccionado.

En el ejemplo **1/6400s**.

Confirme con **“OK”**.



Ahora cambie la **apertura** en consecuencia.

En este ejemplo desde f=8 a f=16.

Confirme con **“OK”**.

3.5 Asistente de programa: modo “HDR” (continuación)

Todas las exposiciones están ahora en el rango posible. Como resultado, el VR Drive mostrará la tabla HDR del siguiente modo:



Confirme con “siguiente”.

Con **compensación de apertura en “on”**, el VR Drive habría corregido automáticamente la velocidad de exposición desde 1/25600s a 1/6400s y la apertura de f=8 a f=16.

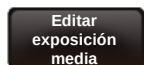


En vez de editar la exposición y apertura manualmente para un paso HDR, es posible **cambiar la velocidad de exposición media de toda la tabla HDR** o volver al asistente de programa “HDR” para una edición paso a paso.

Para hacer esto, pulse



3.5 Asistente de programa: modo “HDR” (continuación)



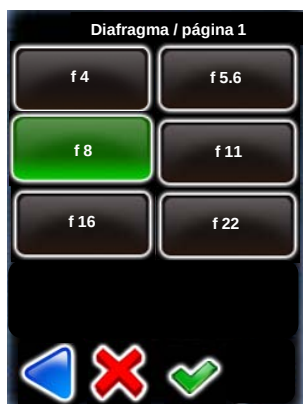
Haga click sobre **“editar exposición media”**.



Cambie la velocidad de exposición media de modo que todas las exposiciones HDR estén dentro del rango posible.

En este ejemplo, cambie la velocidad media **desde 1/100s a 1/25s**.

Confirme con **“OK”**.



También es posible **cambiar la apertura**.

En este caso manténgala en **f=8**.

Confirme con **“OK”**.



El VR Drive re-calcula los pasos HDR y muestra una nueva tabla HDR.

Todas las exposiciones están ahora en el rango posible.

Confirme con **“siguiente”**.

3.5 Asistente de programa: modo “HDR” (continuación)

Volver al
asistente HDR

Otra opción para recalcular una tabla HDR fuera de rango es **“Volver al asistente HDR”**.



Modifique los ajustes en el asistente de programa HDR teniendo en cuenta que hay que reducir la velocidad de exposición más rápida.

En el ejemplo, seleccione 1/25s como la velocidad de exposición media.

Confirme con **“OK”**.

Continúe con todos los pasos del asistente de programa.



El VR Drive re-calcula los pasos HDR y muestra una nueva tabla HDR.

Todas las exposiciones están ahora en el rango posible.

Confirme con **“siguiente”**.



Todos los parámetros HDR y la tabla HDR pueden ser accedidos en el menú **“editar/modo HDR”**. Es posible tener acceso directo a la velocidad de exposición media, número de imágenes, pasos de apertura, la secuencia, compensación de apertura y tabla HDR.

3.6 Iniciando/parando el VR Drive

En el menú “Inicio” haga click en “iniciar” para empezar su primera secuencia de imágenes con el VR Drive:



El VR Drive comenzará a ejecutar el programa activo– en el ejemplo “P1” en “modo calidad”. En este ejemplo el VR Drive rotará 360° horizontalmente, tomando 10 imágenes espaciadas cada una 36° exactamente. El VR Drive para y hace un disparo en cada posición.



Mientras el VR Drive trabaja la pantalla táctil muestra el **progreso de la toma**:

- Secuencia de imágenes (Fila)
- Ángulo X
- Ángulo Y
- Imágenes totales
- Imagen actual
- Número de veces que el programa fue repetido
- Temporizador



Pare el programa cuando desee pulsando “**stop**”. El VR Drive volverá a su posición inicial y el software mostrará el menú “inicio” con el programa actual activo.



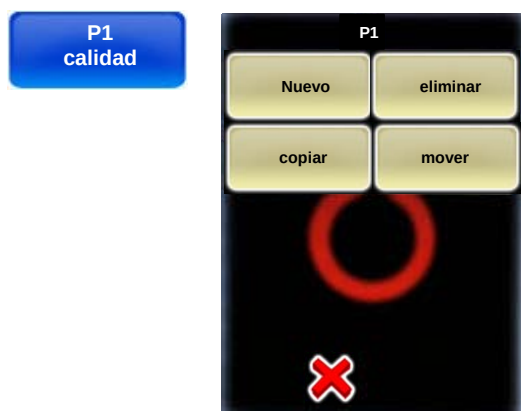
Pausa el programa en cualquier momento pulsando el botón “**pause**”. El VR Drive se detendrá en su posición actual.



Una vez el programa ha sido **pausado**, es posible:

- Parar completamente la secuencia de imágenes pulsando “**stop**”.
- Retomar la secuencia de imágenes pulsando “**iniciar**”.
- Retomar a cualquier imagen pulsando “**atrás**” y retomar la secuencia pulsando “**iniciar**”.

3.7 Administración de los programas



Haga click sobre el botón “**administración de programas**”.

Además de crear **nuevos programas** con el **Asistente de programa**, le es permitido:

- **Borrar** un programa
- **Copiar** un programa
- **Mover** mover el ID de un programa y su secuencia



Haciendo click en el botón “**nuevo**” se lanzará el **Asistente de programa** para crear nuevos programas VR Drive en sus distintos modos.



Haciendo click en el botón “**eliminar**” el programa actual activo será borrado. Esta es la opción elegida para el ejemplo inferior P1. El resto de programas (P2, P3, ...) serán movidos un puesto hacia arriba en su asignación (P1, P2, ...).



Antes de borrar, el programa pide confirmación.

Cancele con “**X**”.

Confirme con “**OK**”.

3.7 Administración de los programas (continuación)

copiar

El comando “**copiar**” duplica el programa actual.



Esta función es especialmente útil cuando se quiere crear un nuevo programa muy similar a otro existente. Tras copiar, simplemente edite los datos relevantes en el menú “edición de programa”.

mover

El comando “**mover**” cambia el orden de los programas dando al elegido una nueva posición.

Por ejemplo, cuando “**P8**” es seleccionado y luego pulsamos “mover”, el programa pedirá el nuevo ID:



Tras introducir el nuevo número – en este caso “**7**” – todos los programas posteriores se moverán una posición hacia abajo, de modo que el anterior “P7” será “P8”.

4. Edición de los programas

4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria”

Haga click en la sección “información de programa” para abrir el menú “edición de programa”.

En esté menú todos los parámetros de un programa pueden ser cambiados, además de algunos del sistema VR Drive.



Todos los parámetros de programa pueden ser modificados uno a uno.



Haga click en “modo” para cambiar el modo VR Drive.

Es posible **cambiar de modo “calidad” a “velocidad”** y viceversa.

Cambiando a “velocidad” no cambia el cálculo de secuencias (elevación e imágenes) ni ningún otro parámetro.

La única diferencia es que algunos parámetros dejarán de ser relevantes y serán desactivados al cambiar de modo “calidad” a “velocidad” :

- Disparo manual
- Bracketing
- Pausa antes / después de la toma de imagen
- Aceleración
- Desbloqueo previo del espejo

El modo “mesa giratoria” es un modo totalmente distinto. El número de imágenes no son calculadas y por lo tanto este modo cuenta con distintas variables. Lo mismo sucede con el modo “vídeo” y “HDR”

Es por esto que no se puede cambiar desde modo “calidad” a “mesa giratoria”, “vídeo” o “HDR”.

4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria” (continuación)



Haga click en “**texto**” para cambiar la etiqueta del programa.

Introduzca un texto alfa/numérico usando el teclado virtual.

Puede ser útil usar un lápiz u otro elemento similar para usar el teclado.

Confirme con “**OK**” o cancele con “**X**”.



Seleccione la **cámara** que le gustaría usar desde la lista de favoritos.

Dado que el tamaño del sensor varía de cámara a cámara, seleccionando un nuevo modelo provocará cálculos automáticos en las secuencias (elevación/imágenes) en el programa.

En los modos de ángulo “cilíndrico” y “esférico” las secuencias serán sobrescritas. En el modo de ángulo “manual” el cambio de cámara no tiene consecuencias, ya que los parámetros han de editarse manualmente.

Cancele con “**X**”. Confirme con “**confirmar**”.



Seleccione la **cámara** que le gustaría usar desde la lista de favoritos.

Si la cámara deseada no está en la lista, salga del asistente pulsando “**X**” y añada la cámara desde el menú “parámetros”.

Confirme su elección con “**OK**”.

Las secuencias (elevación/número de imágenes) serán ahora automáticamente recalculadas.

4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria” (continuación)

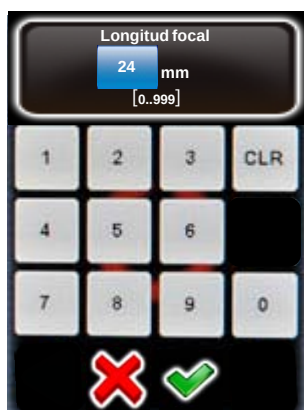
Longitud focal
24mm

Haga click en “**Longitud focal**” para cambiar la longitud focal de la lente configurada para el programa.



En los modos de ángulo “cilíndrico” y “esférico” las secuencias (elevación/número de imágenes) serán recalculadas automáticamente. En el modo de ángulo “manual” el cambio de longitud focal no tiene consecuencias, ya que los parámetros han de editarse manualmente.

Confirme con “**OK**” o cancele con “**X**”.



Introduzca la **longitud focal** de la lente de su cámara.

Este valor debe coincidir exactamente con el valor focal de su lente, que junto al tamaño del sensor y el ángulo de visión vertical, será utilizado para calcular las secuencias.

Confirme con “**OK**” o cancele con “**X**”.

En los modos de ángulo “cilíndrico” y “esférico” las secuencias serán sobrescritas. En el modo de ángulo “manual” el cambio de longitud focal no tiene consecuencias, ya que los parámetros han de editarse manualmente.

Valor A/B
0/0mm

Haga click en “**Valor A/B**” para cambiar los valores de rotación y puntos nodales.



Asegúrese de que estos valores sean correctos, ya que el configurar la cámara en una rotación y/o puntos nodales erróneos impedirá la correcta unión de las imágenes.

Confirme con “**OK**” o cancele con “**X**”.

4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria” (continuación)

Modo de ángulo
cilíndrico



Haga click en **“modo de ángulo”** para cambiar el modo en que las secuencias (elevación/número de imágenes) son calculadas:

Las opciones son:

- Cilíndrico
- Esférico
- Manual
- Visual

Cambiando estos modos de ángulo se hará un cálculo automático de las secuencias (elevación/número de imágenes) para el programa:

Elija el nuevo modo de ángulo haciendo click en el botón.

Las siguientes modificaciones son posibles:

- Desde Cilíndrico a Esférico (Computa una esfera)
- Desde Esférico a Cilíndrico (Computa una secuencia con el FOV [ángulo vertical de visión] de la lente)
- Desde Cilíndrico a manual (Requiere de la programación manual de las secuencias)
- Desde Esférico a manual (Requiere de la programación manual de las secuencias)

La transición de manual a cilíndrico o esférico no es posible.

Continúe con **“OK”** o cancele con **“X”**.

En los modos “cilíndrico” y “esférico” las secuencias serán sobrescritas, mientras que en “manual” este cambio no tendrá consecuencias y las modificaciones deberán ser introducidas manualmente.

4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria” (continuación)

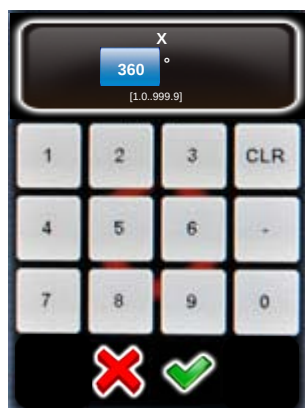


Haga click en “X” o “Y” para cambiar el ángulo horizontal o vertical del programa.



Cambiando el ángulo se hará un cálculo automático de las secuencias de imágenes (elevación/número de imágenes) para el programa.

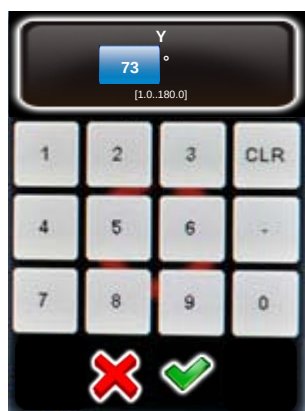
Continúe con “OK” o cancele con “X”.



Introduzca el ángulo “X” (Ángulo horizontal).

Confirme con “OK” o cancele con “X”.

El número de imágenes por secuencia será automáticamente recalculado.



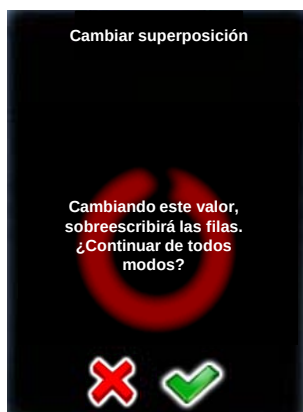
Introduzca el ángulo “Y” (Ángulo vertical).

Confirme con “OK” o cancele con “X”.

Las secuencias (elevación/número de imágenes) serán recalculadas.

4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria” (continuación)

Superposición
30/30%



Haga click en “**superposición**” para cambiar el % de superposición vertical y horizontal entre las imágenes.

Cambiando la superposición se hará un cálculo automático de las secuencias (elevación/número de imágenes) para el programa.

Continúe con “**OK**” o cancele con “**X**”.



Introduzca la “**Superposición X**” (horizontal).

Confirme con “**OK**” o cancele con “**X**”.

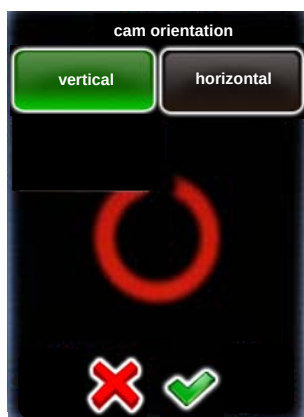
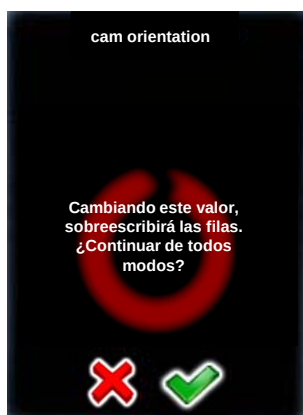
El número de imágenes por secuencia será automáticamente recalculado.

Introduzca la “**Superposición Y**” (vertical).

Confirme con “**OK**” o cancele con “**X**”.

Las secuencias de imágenes (elevación/número de imágenes) serán recalculadas.

cam orientation
formato



Haga click en “**Cam orientation**” para cambiar el modo en que la cámara es unida al VR Drive.

Cambiando la superposición se produce un cálculo nuevo de las secuencias de imágenes (elevación/imágenes) o número de imágenes por secuencia del programa.

Confirme con “**OK**” o cancele con “**X**”.

4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria” (continuación)



Haga click sobre “**Filas**” (Secuencias de imágenes) para crear, borrar o editar una secuencia existente.

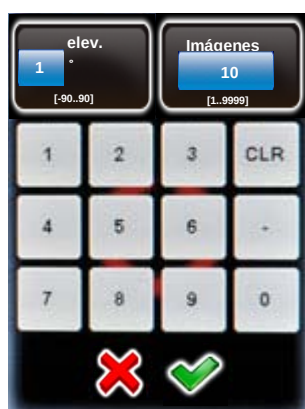


Al cambiar las secuencias cualquier cambio automático anterior será sobrescrito.

Selecciona la secuencia haciendo click sobre ella.



Selecciona “**editar**” o “**eliminar**”.



Introduzca la **elevación** deseada en grados y el **número de imágenes** por secuencia.

Confirme con “**OK**” o cancele con “**X**”.



Haciendo click sobre el botón  pueden ser agregadas al programa secuencias/imágenes adicionales. Introduzca la **elevación** deseada en grados y el **número de imágenes** por secuencia.

4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria” (continuación)

Secuencia
zig-zag

Seleccione el **modo de desplazamiento entre secuencias** (Botón “**Secuencia zig-zag**”) para la toma de imágenes.

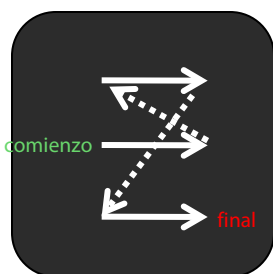
Seleccione el nuevo modo de secuencia

Confirme con “**OK**” o cancele con “**X**”.

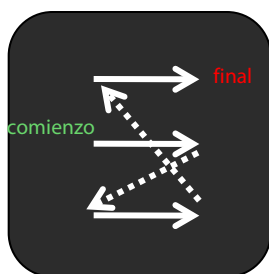


Las **opciones de modo de secuencia** son:

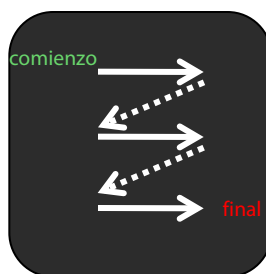
zig-zag centro arriba:



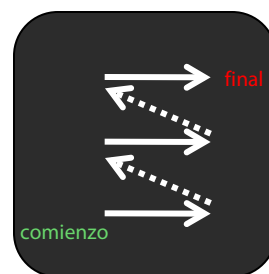
zig-zag centro abajo:



zig-zag arriba abajo:



zig-zag abajo arriba:



vertical arriba abajo:



vertical abajo arriba:



serpiente arriba abajo:



serpiente abajo arriba:



El tipo de desplazamiento entre secuencias para la toma de imágenes es sólo relevante para panoramas con distintas secuencias [filas]. Es diseñado para situaciones donde la luz cambia rápidamente (amanecer/atardecer) o hay movimiento en la escena.



Si ninguno de los 8 desplazamientos predefinidos son ideales, use el modo de ángulo “manual”. En este modo las tomas de imágenes (elevación en °, número de imágenes) y su desplazamiento entre secuencias pueden ser personalizadas.

4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria” (continuación)

Velocidad
6s

Haga click sobre **“velocidad”** para cambiar la velocidad de rotación de VR Drive.

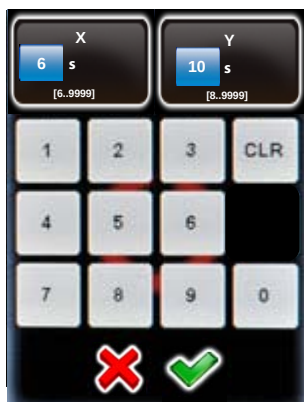
Introduzca la “Velocidad X” para el movimiento horizontal.

Introduzca la “Velocidad Y” para el movimiento vertical.

Las velocidades mínimas son:

- **X: 6 segundos**
- **Y: 10 segundos**

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.



Tiempo de disparo
0.1s

Haga click sobre **“tiempo de disparo”** para cambiar la duración de la señal de disparo dada por el VR Drive a la cámara para cada imagen.

El tiempo de disparo se corresponde con la duración de la señal de disparo dada por el VR Drive a la cámara.

Variar el tiempo de disparo es requerido para optimizar el funcionamiento del VR Drive en modo “velocidad”.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.

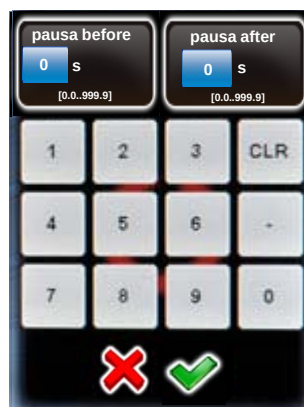


pausa
0/0s

Haga click en **“pausa”** para cambiar el tiempo de pausa antes y/o después de cada disparo.

La pausa antes y/o después de cada disparo es usada para minimizar el riesgo de potenciales vibraciones.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.



4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria” (continuación)

repetir
0

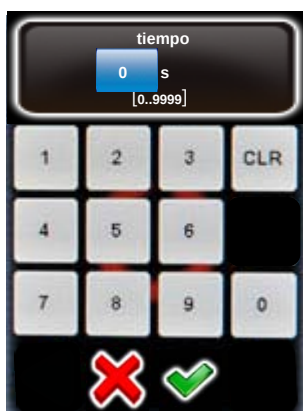


Haga click sobre **“repetir”** para editar la repetición del programa.

Introduzca el número de repeticiones.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.

Tiempo
0s

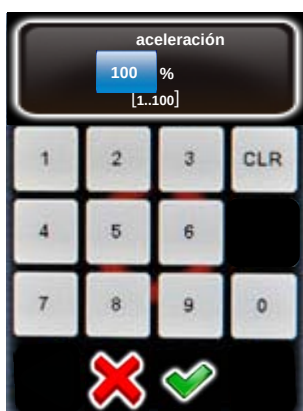


Haga click sobre **“Tiempo”** para determinar el retraso con el cual el programa es iniciado.

Introduzca el tiempo de retraso al inicio de cada programa (secuencia).

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.

Aceleración
100%



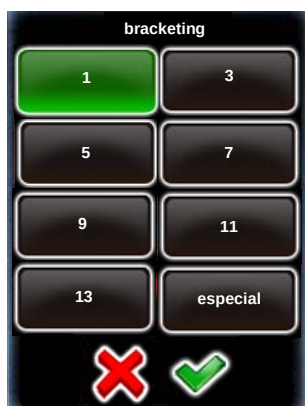
Haga click sobre **“aceleración”** para definir la velocidad de adaptación con la que el VR Drive se para y comienza a moverse.

La aceleración va desde 1% (baja velocidad de adaptación) a 100% (rápida velocidad de adaptación).

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.

4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria” (continuación)

bracketing
1



Haga click sobre **“bracketing”** para programar exposiciones múltiples por posición.

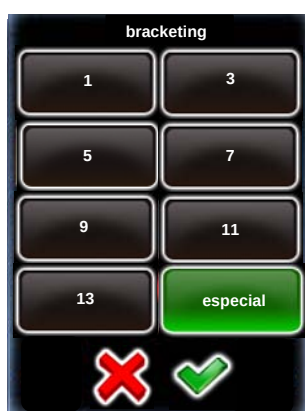
Bracketing “1” significa que no habrá exposiciones múltiples, y una sola imagen será tomada por posición.

Con bracketing “3”, “5”, “7”, “9”, “11” y “13” varias imágenes serán tomadas por posición.

Los valores de bracketing (número de imágenes, rango del bracketing en pasos de f, tipo de bracketing) necesitan ser configurados en el software de la cámara.

Asegúrese de que el número de imágenes configuradas de el software de su cámara y el VR Drive coincidan.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.



“Bracketing especial” es usado con cámaras que permitan la toma y bracketing de imágenes en disparo múltiple.

Configure el bracketing y disparo múltiple en su cámara.

Introduzca la duración total del “multi disparo” en el software del VR Drive. El VR Drive dará entonces una larga señal de disparo para los multi disparos.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.

manual
apagado

manual
encendido

Haga click sobre **“manual”** para activar o desactivar el disparo manual de imagen en cada posición:

- Manual **“apagado”**: Dispara las imágenes automáticamente.
- Manual **“encendido”**: Requiere disparar cada imagen manualmente.



El bracketing de la cámara en “modo calidad” está limitado a +/- 2 EVs (pasos de f). Para HDRs de 32-bit esto es insuficiente. Con el VR Drive “modo HDR” es posible saltarse esta limitación. En el “modo HDR” el VR Drive controla el software de la cámara directamente, permitiendo un mucho mayor rango de bracketing y con ello, rango dinámico.

4.1 Editando los modos “calidad”, “velocidad” y “mesa giratoria” (continuación)

Desbloq.
espejo
0s

Haga click sobre **“desbloq. espejo”** para activar el desbloqueo de espejo antes de la toma de imágenes.

Introduzca la duración del desbloqueo de espejo.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.



Ahora elija si dar una **señal simple o doble de desbloqueo de espejo**.

Usualmente, las cámaras Nikon requieren una señal, mientras que las Canon dos.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.

orientación
CW

orientación
CCW

Haga click sobre **“orientación”** para cambiar la dirección en la que el VR Drive gira:

- Orientación **“CW”**: Rota en el sentido de las agujas del reloj
- Orientación **“CCW”**: Rota al contrario del sentido de las agujas del reloj

4.2 Editando el modo “vídeo”

Haga click sobre la sección “**Información de programa**” para abrir el menú “**edición de programa**”.

En este menú, todos los parámetros de un programa pueden ser cambiados, además de parámetros del VR Drive.



Todos los parámetros de programa pueden ser modificados uno a uno.

Los parámetros para el modo “**vídeo**” son muy específicos. Es por ello que no pueden ser cambiados a otro modo (como “calidad”, “velocidad” o “mesa giratoria”).

En el modo de edición de “**vídeo**” los parámetros del programa pueden ser modificados del mismo modo que en “calidad”, “velocidad” o “mesa giratoria”. Por ejemplo, es posible cambiar el **el texto de información, la cámara, la longitud focal, el tiempo de disparo, la repetición del programa, el timer y la función manual.**

Además, el modo “**vídeo**” admite editar el tipo de video (filmar o acelerado), la **posición de salida** y los **puntos para el barrido** de vídeo.

No se puede editar el **modo de disparo** (segundos o ángulo) porque esta variable crea un comportamiento de disparo muy distinto.



Haga click sobre “**inicio**” para cambiar la posición inicial desde la que comienza el barrido de vídeo.

Por defecto, el VR Drive comienza en **0° / 0°** para alcanzar el primer punto configurado en el “Asistente de programa”.

Introduzca las coordenadas de inicio “**X**” e “**Y**”.

Confirme con “**OK**”.

4.2 Editando el modo “vídeo” (continuación)



Haga click sobre **“puntos”** para editar los puntos por los que el sistema se moverá.

Haga click en un punto para editarlo o borrarlo.



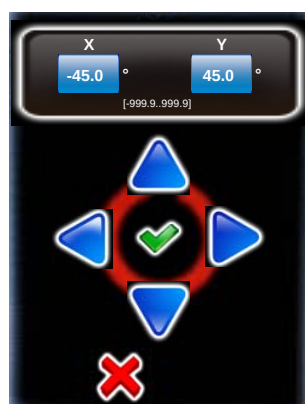
Borre un punto pulsando **“eliminar”**.



Edite un punto pulsando **“editar”**.

Los **parámetros** del punto son mostrados y pueden ser seleccionados uno a uno:

- Coordenadas de puntos (X/Y)
- Velocidad
- Aceleración
- Pausa
- Imágenes cada ... grados (o segundos)

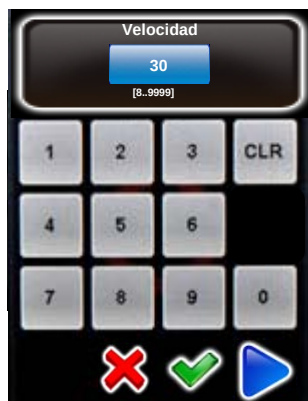


Haga click en **“punto”** para cambiar sus coordenadas X/Y.

Use las flechas para efectuar el cambio.

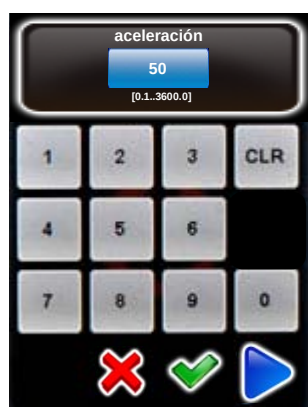
Confirme con **“OK”**.

4.2 Editando el modo “vídeo” (continuación)



Haga click en **“velocidad”** para cambiar la duración del barrido de un punto al siguiente.

Confirme con **“OK”**.



Haga click en **“aceleración”** para ajustar la rapidez a la que una velocidad es alcanzada.

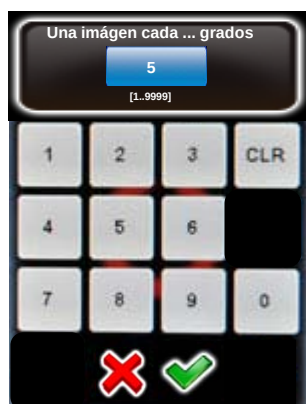
Seleccione un valor bajo para un rapidez de ajuste baja, y alto para un rapidez elevada.

Confirme con **“OK”**.



Haga click en **“pausa”** para establecer una pausa (en segundos) en el punto.

Confirme con **“OK”**.



Con el modo de disparo (segundos o grados) el VR Drive dispara una imagen cada pocos segundos o grados.

Entre la cantidad de segundos o grados por las cuales una imagen será disparada.

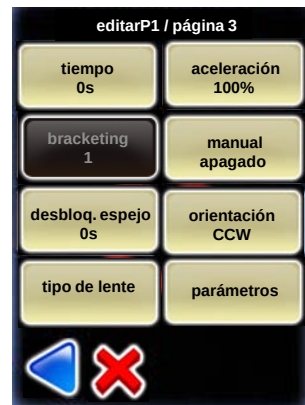
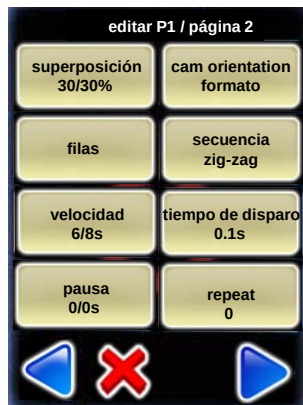
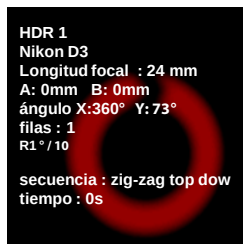
Sólo asegúrese de que la cámara tiene suficiente tiempo para almacenar las imágenes.

Confirme con **“OK”**.

4.3 Editando el modo “HDR”

Haga click en la sección “**información de programa**” para abrir el menú “**edición de programa**”.

En este menú todos los parámetros del programa pueden ser cambiados. También permite el acceso a ciertos ajustes del VR Drive.



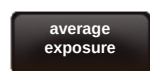
Todos los parámetros del programa pueden ser cambiados uno a uno, excepto (en este ejemplo) el ángulo Y (que es siempre 180° para el panorama esférico) y el bracketing. La función de bracketing estándar de la cámara no es accesible y es reemplazada por el bracketing HDR del VR Drive.



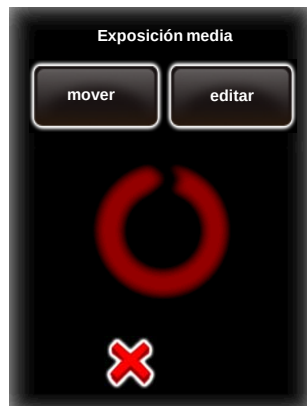
Haga click en “**modo HDR**” para acceder a todos los parámetros HDR que es posible editar.



Todos los parámetros previamente introducidos con el asistente (wizard) HDR pueden ser accedidos y modificados.



Haga click en “**exposición media**” para mover o editar la velocidad de exposición media de la tabla HDR.



Seleccione “**mover**” o “**editar**”.

Confirme con “**OK**”.

4.3 Editando el modo “HDR” (continuación)

mover



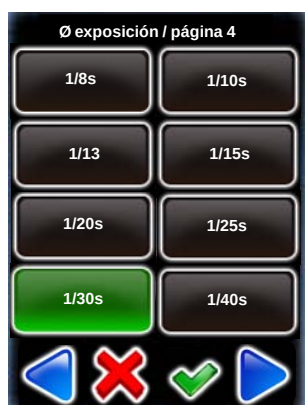
Haga click en “mover”.

La función “**desplazar exposición media**” cambiará la exposición central de la tabla HDR.

Los valores son dados en apertura (pasos de f).

Confirme con “OK”.

editar



Haga click en “editar”.

La lista de velocidades de exposición media contiene todas las posibilidades para la cámara seleccionada.

Seleccione la **velocidad de exposición media** a partir de la cuál el bracketing HDR será calculado.

Confirme con “OK”.

Cantidad de imágenes



Haga click en “number of pictures”.

Introduzca **número de imágenes del bracketing** por posición.

Por ejemplo, con 5 imágenes el VR Drive disparará una imagen a la velocidad de exposición media seleccionada, 2 subexpuestas y 2 sobreexpuestas.

Confirme con “OK”.

4.3 Editando el modo “HDR” (continuación)

Pasos de diafragma



Haga click en “**pasos de apertura**”.

Introduzca los **pasos de apertura** entre las imágenes.

Esto se corresponde con el número de pasos en el número f desde un paso del bracketing al siguiente.

Por ejemplo, con 3 pasos de apertura habrá 3 paradas de número f de diferencia entre cada imagen.

Confirme pulsando “**siguiente**”.

secuencia



Haga click en “**secuencia**”.

La función **secuencia** define en que orden las imágenes son tomadas.

Por ejemplo, “medio-rápido-lento” primero tomará la imagen con la velocidad de exposición media, luego la más rápida, 2ª más rápida, etc., luego la más lenta, 2ª más lenta etc.

Confirme pulsando “**OK**”.

4.3 Editando el modo “HDR” (continuación)

Pasos HDR



Haga click en “**Pasos HDR**”.

La tabla muestra la velocidad de exposición, apertura (número f) y la ISO/ASA para toda imagen disparada en la secuencia del bracketing.

Acceda a cualquier paso HDR haciendo click sobre él.

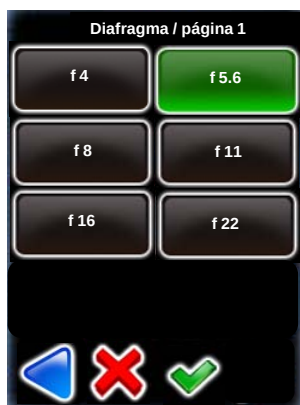
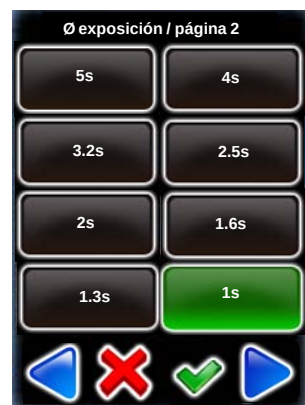
expos.: 2s
diafragma : f8
ISO/ASA: 100



Borre cualquier paso HDR pulsando “**borrar**”.

Edite cualquier paso HDR seleccionando “**editar**”.

editar



Seleccione una nueva velocidad de exposición en la lista de valores posibles.

Confirme con “**OK**”.

Seleccione una nueva apertura (número f) en la lista.

Confirme con “**OK**”.



El VR Drive recalcula los pasos HDR y muestra una nueva tabla HDR.

En este ejemplo, el primer paso HDR está ahora configurado en exposición=1s y apertura f=5.6

Confirme pulsando “**siguiente**”.

4.3 Editando el modo “HDR” (continuación)

Compensación
de diafragma
encendido



Haga click en **“compensación de diafragma”**.

La opción en “apagado” mantendrá los pasos de f idénticos en todas las imágenes.

Con la compensación de apertura en “encendida”, el VR Drive compensará con pasos de f en caso un límite en las exposiciones sea alcanzado (exposiciones más lentas que, por ejemplo, 30s, o más rápidas que 1/8000s).

Confirme con **“OK”**.

4.4 Parámetros

parámetros



Haga click en **“parámetros”** para acceder al menú de parámetros del VR Drive.

El menú “parámetros” está dividido en 3 submenús:

- general
- base de Datos
- menú de servicio

4.4.1 Parámetros/general

general

Haga click en **“general”** para acceder al submenú “general”.

El submenú **“general”** consta de 9 funciones:



Lenguaje
English



Haga click en **“lenguaje”** para acceder a la función “lenguaje”.

Selecciona el idioma de su elección.

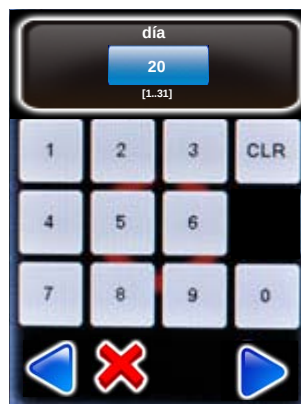
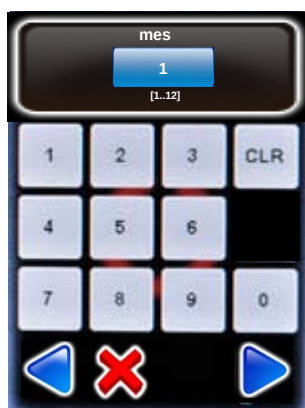
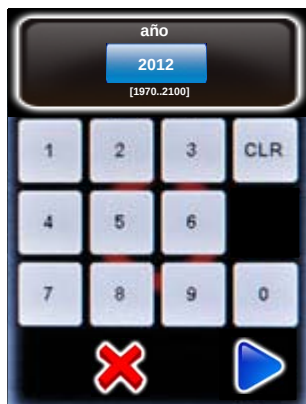
Por favor, tenga en cuenta que la lengua seleccionada sólo estará disponible tras cerrar el menú de edición o reiniciar el VR Drive.

Confirme con **“OK”**.

4.4.1 Parámetros/general (continuación)

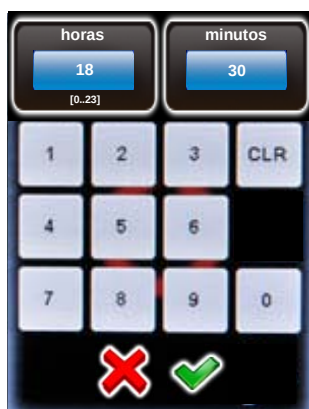


Haga click en **“fecha”** para acceder a la función de **“fecha”**.



Configure el año, mes y día

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.



Haga click en **“hora”** para configurar la hora y minutos en su VR Drive.

Introduzca las horas y minutos.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.



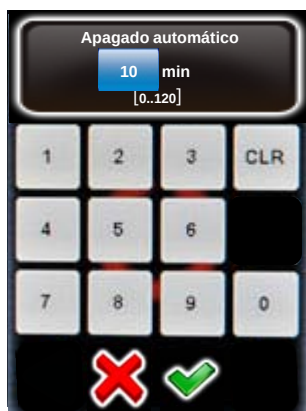
Haga click en **“apagado automático”** para definir el tiempo de apagado automático de su VR Drive.

Esta función está diseñada para ahorrar batería.

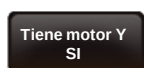
Para tiempos de trabajo largos, el tiempo de apagado automático puede ser incrementado.

Introduzca el tiempo en minutos.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.

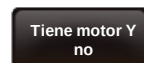


4.4.1 Parámetros/general (continuación)

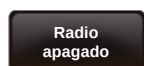


Haga click en **“Tiene motor Y”** para activar/desactivar el motor-y.

Para el VR Drive “completo” seleccione **“sí”**.



Para el VR Drive “semi” seleccione **“no”**.



Haga click en **“encender radio”** para activar/desactivar el encendido por radio control del VR Drive.



Desactive el encendido por radio pulsando en **“no”**.

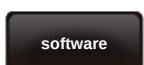
Active el encendido por pulsando en **“sí”**.



Con esta función desactivada, se pueden empezar programas y mover el VR Drive en todas direcciones. Aún así, no puede encenderse por radio. Esto sólo puede hacerse con el modo “encender radio” configurado en **“sí”**

Dado que la batería se agota más rápido con el radio control encendido, un mensaje de aviso aparece.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.



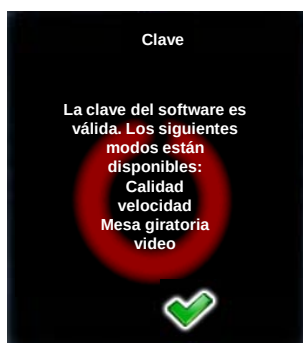
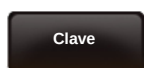
Haga click en **“software”** para mostrar la información del software

Estas funciones son:



- Clave
- Versión
- IP

4.4.1 Parámetros/general (continuación)



Haga click en **“Clave”** para mostrar la clave del sistema.

La clave del software es usada para **activar modos del VR Drive** (“Calidad”, “Velocidad”, “Mesa giratoria”, “Vídeo”).

Esta clave es **específica para cada hardware de VR Drive**.

Le será entregada con su VR Drive o cuando actualice su software.

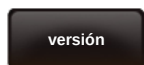
Si recibiese una **nueva clave** tras actualizar, introdúzcala aquí.

Confirme con **“OK”**.

Tras introducir una clave válida se **muestran los modos de software disponibles**.

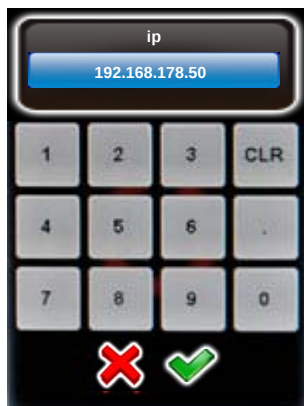
Cuando se introduzca una clave errónea, la clave válida anterior será repuesta.

Confirme con **“OK”**.



Haga click en **“versión”** para mostrar la versión del software.

Confirme con **“confirmar”**.



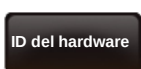
Haga click en **“IP”** para mostrar el número de protocolo de internet de su VR Drive

Este número IP es necesario para establecer una conexión de red con el VR Drive a través del puerto ethernet.

La IP debe estar en el mismo rango que la del ordenador conectado al VR Drive.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.

4.4.1 Parámetros/general (continuación)



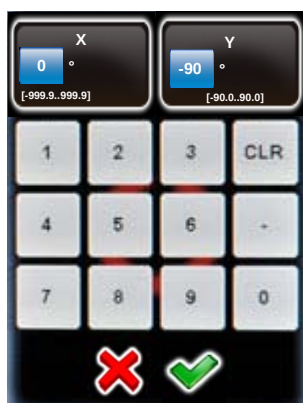
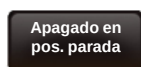
Haga click en **“ID del hardware”** para mostrar el número único de su particular VR Drive.

Este número es el mismo que el número de serie, y es almacenado en la base de datos del “Club VR Drive”.

Junto con el ID del software, esta ID activa el modo de software del VR Drive.

El ID del hardware no puede ser modificado.

Confirme con **“OK”**.



Haga click en **“apagado en pos. parada”** para configurar las preferencias de parada el VR Drive.

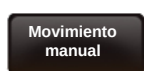
Introduzca la posición de parada deseada horizontal (“X”) y verticalmente (“Y”).

Por ejemplo, para inclinar la cámara 90° hacia abajo (para transporte), introduzca:

- X: 0° (u otro valor)
- Y: -90°

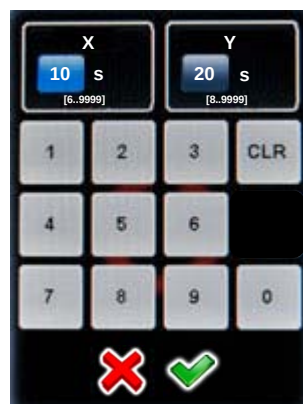
Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.

4.4.1 Parámetros/general (continuación)



Haga click en **“movimiento manual”** para establecer las preferencias para el posicionamiento manual del VR Drive.

Haga click en **“velocidad”**.



Introduzca la velocidad de movimiento de X / Y (en segundos).

Los parámetros estándar son:

- X: 10s
- Y: 20s

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.

Haga click en **“aceleración”**.



Introduzca el grado de velocidad de adaptación:

- 1%: lenta
- 100%: rápida

El estándar es 10%.

Confirme con **“OK”** o cancele con **“X”**.



Los parámetros de velocidad y aceleración manual son usados cuando el VR Drive es movido por control remoto o con la pantalla táctil al definir puntos de posición (modo vídeo).

4.4.1 Parámetros/general (continuación)



Haga click en “movimiento estándar” para configurar las preferencias del movimiento automático del VR Drive

Haga click en “**velocidad**”.



Introduzca la velocidad de movimiento X / Y movement (en segundos).

Los ajustes estándar son:

- X: 6s
- Y: 10s

Confirme con “**confirmar**” o cancele con “**X**”.



Haga click en “**aceleración**”.

Introduzca el grado de velocidad de adaptación:

- 1%: lenta
- 100%: rápida

El estándar es 50%.

Confirme con “**OK**” o cancele con “**X**”.



La velocidad de movimiento y aceleración estándar se aplican cuando el VR Drive empieza un programa desde el punto Zero, de nuevo a la posición Zero tras ejecutar un programa o desde/para entrar a la posición de parada.

4.4.2 Parámetros/base de datos

Base de datos

Haga click en **“base de datos”** para acceder a las funciones de su base de datos del VR Drive

El submenú de la “base de datos” incluye las siguientes funciones:

- Mis cámaras
- Valores predefinidos:
- Suprimir todos los programas
- Reiniciar con valores de fábrica

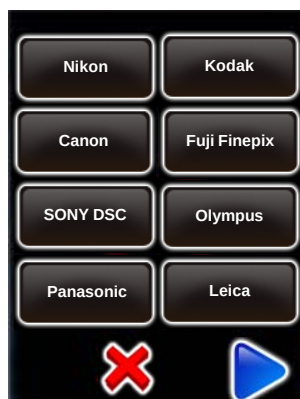


Mis cámaras

Haga click en **“Mis cámaras”** para mostrar la lista de cámaras favoritas que use con su VR Drive.

Añada una nueva cámara pulsando 

Por ejemplo una Nikon D700:



Nikon



Nikon D700



4.4.2 Parámetros/base de datos (continuación)

Para **editar** los parámetros de una cámara, seleccione una **cámara**.



Click



Los parámetros de la cámara se mostrarán del siguiente modo:

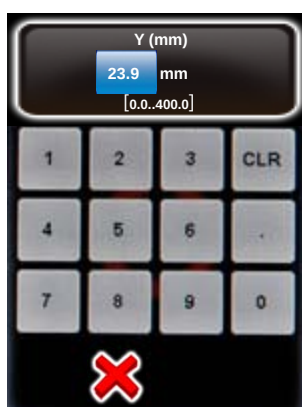


Se puede editar el tamaño del sensor en mm.

Selecciona “X (mm)”, “Y (mm)”

Introduzca los nuevos valores en mm.

Confirme con “OK”



Para **eliminar** una cámara de la lista, seleccione una cámara y pulse



La cámara eliminada **seguirá guardada en la base de datos**, pero no en la lista de favoritos.

4.4.2 Parámetros/base de datos (continuación)

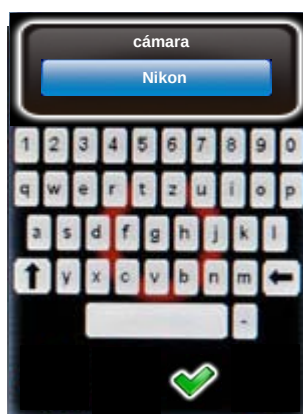
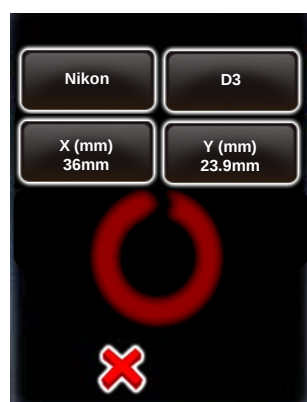
Para **añadir una nueva cámara que no esté en la base de datos**, seleccione cualquier cámara en la lista y sobrescriba sus valores.



Click

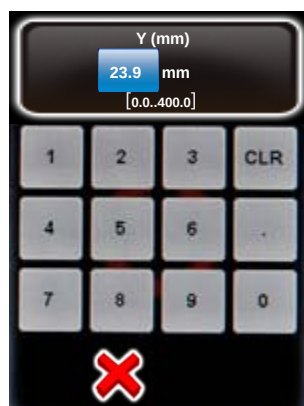


Los parámetros de la cámara se muestran del modo siguiente:



Introduzca la marca de la cámara, su tipo, X/Y (mm).

Confirme con **“OK”**.



4.4.2 Parámetros/base de datos (continuación)



Haga click en “**valores predefinidos**” para definir las preferencias por defecto de su VR Drive.



Los “valores predefinidos” son agrupados por modo de software:

- “calidad”
- “velocidad”
- “mesa giratoria”
- “vídeo”
- “HDR”



Haga click en “**calidad**”, “**velocidad**”, “**mesa giratoria**”, “**vídeo**” o “**HDR**” para configurar los valores predefinidos.



Haga click en el valor predefinido para modificarlo, por ejemplo:



Si siempre usa la misma cámara, podría ser más eficiente poner el **valor-A** como valor predefinido. De este modo, este valor será siempre cargado automáticamente cuando un nuevo programa sea creado.

La tabla de la página siguiente resume los parámetros creados en el asistente “**wizard**” y cargados como “**valores predefinidos**” en los distintos modos del VR Drive.

4.4.2 Parámetros/base de datos (continuación)

Los diferentes modos tienen distintos parámetros configurados con el asistente “wizard” y cargados como predefinidos “valores predefinidos” son:

Asistente “Wizard”	Calidad	Velocidad	Mesa giratoria	Vídeo	HDR
Info	✓	✓	✓	✓	✓
Cámara	✓	✓	✓	✓	✓
Longitud focal	✓	✓	✓	✓	✓
Valor A/B	✓	✓	--	--	✓
Inicio X	--	--	--	✓	--
Modo de ángulo	✓	✓	--	--	✓
Ángulo X	✓	✓	✓	✓	✓
Ángulo Y	✓	✓	--	--	✓
Velocidad X / Y	✓	✓	✓	--	✓
Velocidad	--	--	--	✓	--
Pausa	--	--	--	✓	--
Aceleración	--	--	--	✓	--
Imágenes	--	--	--	✓	--
Inicio/final Y	✓	--	✓	--	--
Pausa antes/ después	✓	--	✓	--	✓
Bracketing	✓	--	✓	--	--
Secuencias [filas] (elevación, imágenes)	✓	✓	✓	--	✓
Secuencias (modos de desplazamiento)	✓	✓	✓	✓	✓
∅ Velocidad de exposición	--	--	--	--	✓
Apertura	--	--	--	--	✓
ISO/ ASA	--	--	--	--	✓
Número de imágenes	--	--	--	--	✓
Pasos de aperturas	--	--	--	--	✓
Compensación de apertura	--	--	--	--	✓
Pasos HDR	--	--	--	--	✓

4.4.2 Parámetros/base de datos (continuación)

Los diferentes modos tienen distintos parámetros configurados con el asistente “wizard” y cargados como predefinidos “valores predefinidos” son:

“Valores predefinidos”	Calidad	Velocidad	Mesa giratoria	Vídeo	HDR
Superposición	✓	✓	--	--	✓
Orientación de la cámara	✓	✓	✓	✓	✓
Tiempo de disparo	✓	✓	✓	✓	✓
Repetir	✓	✓	✓	✓	✓
Temporizador	✓	✓	✓	✓	✓
Manual	✓	--	✓	✓	✓
Desbloqueo del espejo	✓	✓	✓	--	✓
Orientación	✓	✓	✓	--	✓
Posición inicial	--	--	--	✓	--
Puntos	--	--	--	✓	--
Tipo de lente	--	--	--	--	--

4.4.2 Parámetros/base de datos (continuación)

	Unidades	Función
info	texto	Información del proyecto
cámara	texto	Marca de la cámara+ tipe; usado para el cálculo automático de los parámetros de las secuencias en “calidad” y “velocidad”
Longitud focal	mm	Para el cálculo automático de los parámetros de las secuencias en “calidad” y “velocidad”
Valor A/B	mm	Información para determinar el centro y los puntos nodales
Inicio X	grados	Punto de inicio del barrido de vídeo en la dirección x
Modo de ángulo	Cil/esfer/manual	Cálculo automático de las secuencias o manual
Ángulo X	grados	Ángulo horizontal
Ángulo Y	grados	Ángulo vertical
Velocidad X/Y	segundos	Velocidad en x e y de posición a posición
Velocidad	segundos	Velocidad de un punto al siguiente en el barrido de vídeo
pausa	segundos	Pausa en un punto de la secuencia de vídeo
Aceleración	%	Grado de velocidad de adaptación (1% lento, 100% rápido)
Imágenes	Número	Número de imágenes tomadas entre los puntos de un barrido de vídeo
Inicio/final Y	grados	Campo de visión vertical (FOV) para distribuir secuencias en ángulo “manual”
pausa Antes/después	segundos	Pausa antes o después de tomar una imagen
bracketing	1x..9x, especial	Número de disparos múltiples por posición; especial para señal continua
Secuencias (filas)	elevación: ° imágenes: #	Posición de la cámara en X/Y al disparar; Sólo X en mesa giratoria
Secuencias (movimiento)	Varios	Modos de movimiento entre secuencias de disparo (zig-zag, vertical, serpiente, centro-arriba, centro-abajo, arriba-abajo, abajo-arriba)
Ø velocidad de exposición	segundos	Velocidad de exposición media sobre la que se contruye la tabla HDR
apertura	f	Paso de f usado para la exposición HDR
ISO/ASA	ISO/ASA	ISO/ASA usada para la exposición HDR
Número de imágenes	Número	Número de imágenes tomadas por posición/bracketing HDR
Pasos de apertura	f	Diferencia en pasos de f de una imagen del bracketing HDR a la siguiente
Compensación De apertura	Apagado/encendido	Opción para compensar velocidades límite de exposición con pasos de f en un HDR
Pasos HDR	tabla	Tabla de exposiciones, pasos de f e ISO/ASA para cada imagen del bracketing

4.4.2 Parámetros/base de datos (continuación)

	Unidades	Función
Superposición	%	Superposición entre imágenes horizontalmente (X) y verticalmente (Y)
orientación	CCW, CW	Dirección de la rotación – Sentido de las agujas de reloj o inverso
Tiempo de disparo	segundos	Tiempo durante el cuál el VR Drive da la señal de disparo a la cámara
repetir	x	Número de veces que un programa es repetido
Temporizador	segundos	Tiempo de espera antes de que un programa sea iniciado
manual	Apagado/ encendido	Disparo manual de la cámara en todas las posiciones
Desbloq. De espejo	Apagado/ encendido	Anterioridad con la que desbloquear el espejo antes del disparo
Posición inicial	grados	Posición inicial para vídeo en las dimensiones X/Y
Puntos	grados, segundos, imágenes	Para la definición de cada punto en un barrido de vídeo: posición X/Y, velocidad entre puntos, aceleración, pausa en cada punto y disparo de imágenes entre puntos
Tipo de lente	Ojo de pez No ojo de pez	Ojo de pez o lente estándar para calcular las secuencias de imágenes

4.4.2 Parámetros/base de datos (continuación)

Suprimir todos
los programas



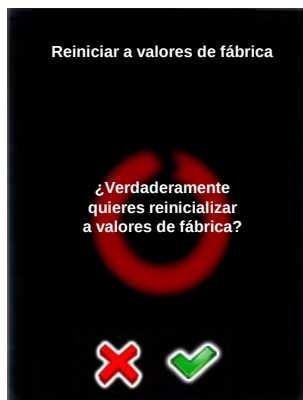
Haga click en **“eliminar todos los programas”** para suprimir todos los programas de su VR Drive

Confirme con **“OK”** o cancela con **“X”**.

Tras borrar todos los programas, un nuevo programa en “calidad” llamado “P1” aparecerá por defecto.

Todos los parámetros y la base de datos se mantendrán sin cambios (**cámara, hora, generales...**).

Reiniciar
valores de
fábrica



Haga click en **“reiniciar los valores de fábrica”** para quitar todos los programas y volver a la configuración de fábrica.

Confirme con **“OK”** o cancela con **“X”**.

Tras borrar todos los programas, un nuevo programa en “calidad” llamado “P1” aparecerá por defecto.

Todos los parámetros y la base de datos volverán a la configuración de fábrica.

4.4.2 Parámetros/base de datos (continuación)



Para importar y exportar datos introduzca el **USB Roundshot original** en el USB del VR Drive.

Importante: El USB ha de ser introducido antes de cargar las opciones de importación y exportación.

import



Haga click en **“importar”** para cargar programas VR Drive previamente guardados.

Si un número de programa ya existe en el VR Drive hay dos opciones:

- Sobreescribir el programa existente con el importado
- Ligar el programa existente a los programas del VR Drive

Confirme o cancele con **“X”**.

Los programas son cargados en la VR Drive.

export



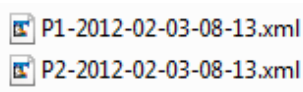
Haga click en **“exportar”** para exportar los parámetros del programa.

La opción **“Papywizard”** exporta la localización exacta (pitch/roll) de cada imagen disparada en la secuencia de un programa a un archivo xml en el papywizard estándar. Este **archivo xml** puede ser usado posteriormente en el software de unión de imágenes (stiching) para una alta precisión en su colocación.

La opción **“Seitz”** exporta todos los programas a **archivos back-up (copias de seguridad)** que pueden ser compartidas entre VR Drives o pueden ser reimportadas posteriormente (ante un reseteo por ejemplo),

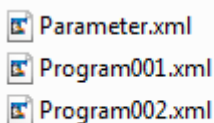


Formato Papywizard



(Para software de stiching)

Formato Seitz



(copias de seguridad/
reimportaciones)

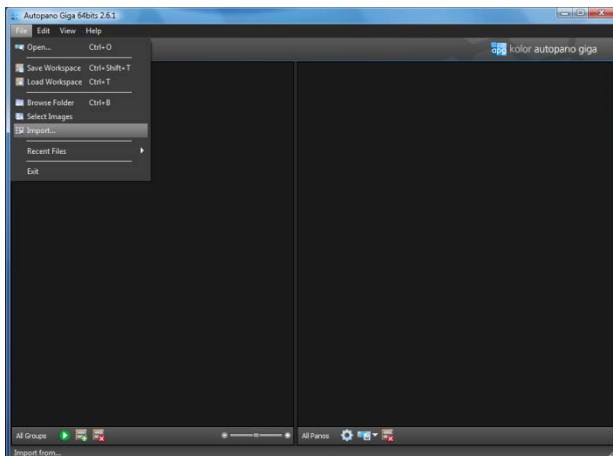


Haga copias de seguridad de sus programas en el formato Seitz de tiempo en tiempo. Esto le asegura que ningún dato de programa sea perdido en caso de que el VR Drive tenga que ser reseteado de fábrica.

4.4.2 Parámetros/base de datos (continuación)

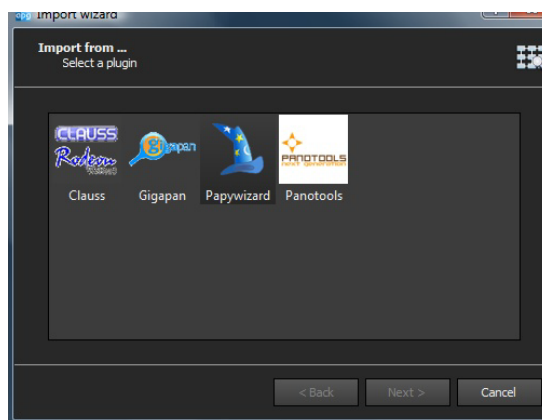
Flujo de trabajo con archivos xml de Papywizard

Programa de stitching AutoPano + AutoPano Giga (Kolor)



Vaya a **archivo/importar** y cargue el archivo xml de su ordenador con Autopano.

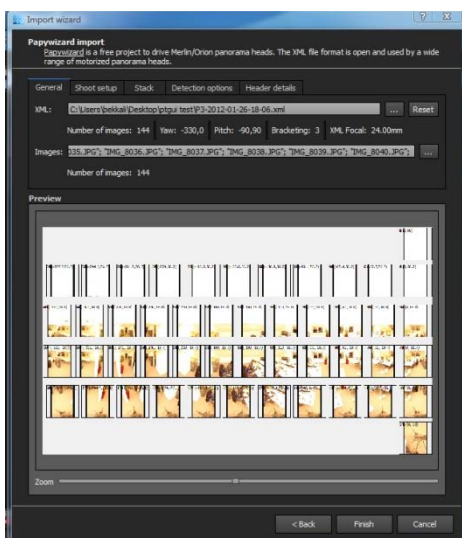
Use el plugin **Papywizard**.



Tras seleccionar la **ruta de su archivo xml**, seleccione la **ruta para la carga de imágenes**.

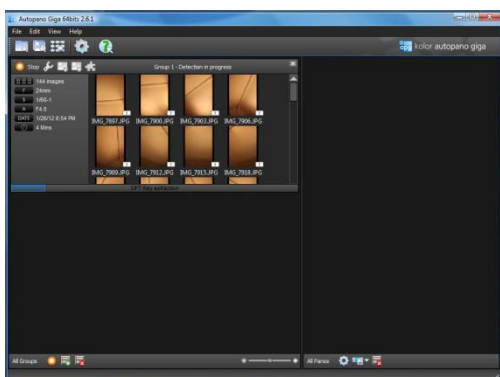
El software colocará la secuencia de imágenes en la **posición exacta** que ocupan en el panorama.

Una **previsualización** es mostrada..



Tras hacer click en **“Finalizar”** la importación Wizard está completada y la **detección automática** está iniciada.

Continúe con el **stitching** hasta el renderizado final del panorama.

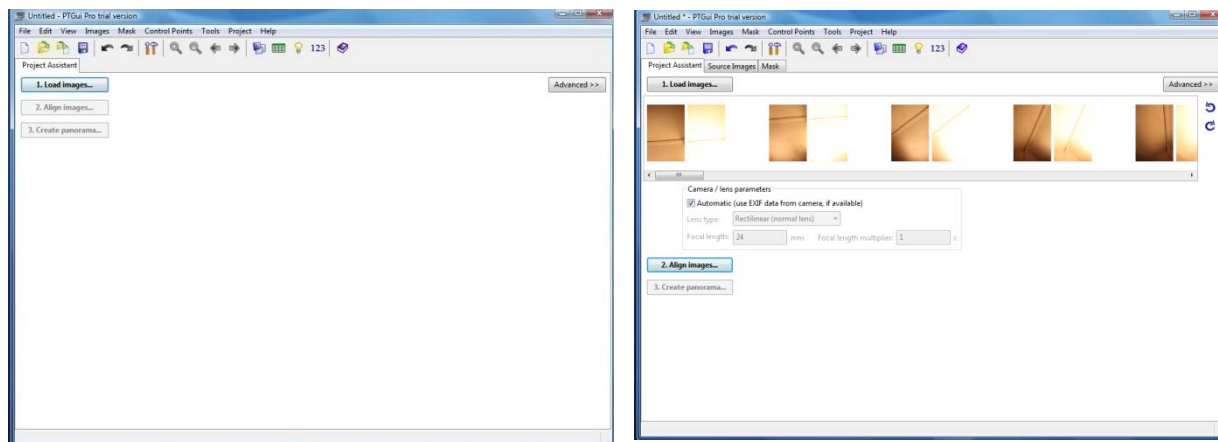


Usando el archivo xml en su flujo de trabajo mejora significativamente la consistencia y eficiencia de creación de panoramas.

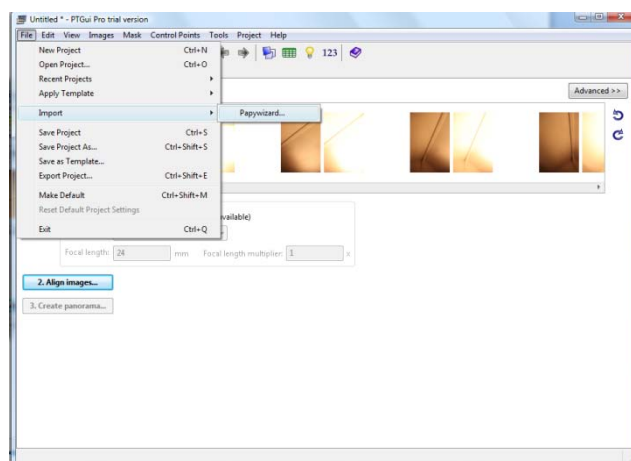
4.4.2 Parámetros/base de datos (continuación)

Flujo de trabajo con archivos xml de Papywizard

PTGUI

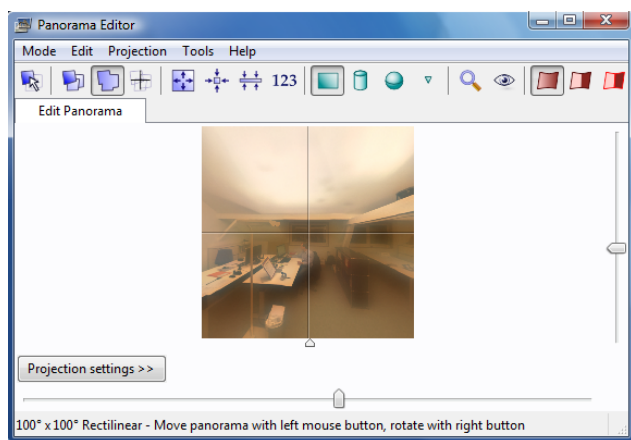


Como primer paso **cargue sus imágenes** en el software PTGUI.



Después vaya a **archivo/Importar/Papywizard** y designe el **archivo xml** correspondiente a las imágenes.

El software colocará la secuencia de imágenes en **la posición exacta** que ocupan en el panorama.



Una **previsualización** es mostrada..

Continúe con el **stitching** hasta el renderizado final del panorama.



Usando el archivo xml en su flujo de trabajo mejora significativamente la consistencia y eficiencia de creación de panoramas.

4.4.3 Parámetros/menú de servicio

Menú de
servicio

El **menú de servicio** sólo es usado para el mantenimiento de fábrica (calibración del hardware).



5. Mantenimiento y Garantía

5.1 Recargando el VR Drive

VR Drive es alimentado por **4 baterías Li-Ion de larga duración**. El estado de la batería siempre es mostrado en la pantalla. 

Recárguelo con el cargador universal proporcionado con el VR Drive. Conecte el cargador a una fuente de alimentación (110-220V) y conecte el cable al VR Drive en el conector señalado con una señal **“flash”**.

El tiempo normal de carga es de **6-7 horas** (LED verde parpadeante). Tan pronto como la carga esté completada, el LED dejará de parpadear.



5.2 Transporte y almacenamiento

Cuando transporte el VR Drive de una localización a otra, puede bien desmontarlo y llevarlo en una bolsa de transporte, o asegurarse de que está **apagado** y situarlo **en posición de parada -90° o +90°**.

Si está apagado no se pueden dañar los mecanismos o el motor.

Evite mover el brazo VR y el raíl dado que podría dañar los mecanismos



Si el VR Drive no va a ser usado en un largo tiempo, desmóntelo y guárdelo en la **caja del envío**, dejándolo en un lugar seco y fresco.

Las baterías de Li-Ion no necesitan ser totalmente gastadas, ya que no sufren el efecto memoria.

5.3 Calibración de la pantalla táctil



Cuando la pantalla táctil se vuelve menos precisa, es posible calibrarla.

Tras iniciar el Vr Drive, **haga doble click en cualquier lugar de la pantalla.**

Para la máxima precisión use un instrumento fino como un bolígrafo.



Haga click **la cruz arriba/izquierda.**



Ahora haga click en **la cruz abajo/derecha.**

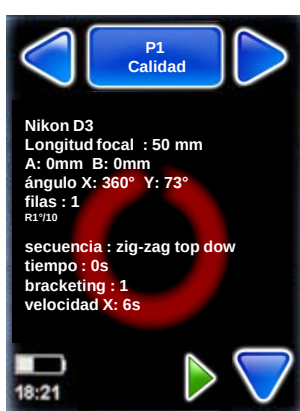


Haga click en cualquier lugar de la pantalla

Compruebe la precisión (cruz)

Si es correcta, acepte con **“OK”**.

Si no, repita el test con **“repetir”**.



Tras **“OK”** el VR Drive mostrará el menú de **inicio**.

5.4 Garantía internacional

Su Roundshot VR Drive está cubierto 2 años por la garantía internacional Seitz. Esta garantía esta ligada al número ID de su hardware, que es almacenado en nuestras bases de datos.

Si hay cualquier mal funcionamiento o defecto lo repararemos gratis sea cual sea el coste. La garantía no cubre problemas ocasionados por el mal uso, un transporte inadecuado u otros fallos no relacionados con la fabricación defectuosa del producto.

Le invitamos a registrar su producto con nosotros, lo que le garantiza varias ventajas:

- Acceso gratuito a las últimas actualizaciones de software y manuales
- Alertas de actualizaciones de software y últimas noticias
- Asistencia técnica directa en caso de algún problema

The screenshot shows the Seitz Roundshot website. The header includes the Seitz logo (made in Switzerland), contact information for Seitz Phototechnik AG (Hauptstr. 14, 8512 Lustdorf / Switzerland), phone (+41 52 376 33 53), fax (+41 52 376 33 05), and email (seitz@roundshot.ch). There is a search bar and the Roundshot logo with the tagline 'fast 360 degree panoramic equipment'. The left sidebar contains a navigation menu with links: Home, Products & Prices, Sample images, Success stories, Club (highlighted in red), E-Shop, Livecam, Competition, Downloads & Media, Gallery, News, Representatives, Company, and Contact. The main content area has a heading 'By entering the "Club" members accept the following Software License Agreement:' followed by a link to 'Seitz_Roundshot_Software_License [142 KB]'. Below this is a 'Members:' section with a sub-heading 'Exclusive access for our customers'. It contains a 'Name:' field, a 'Password:' field, and a 'login' button.

Registre su producto en 2 sencillos pasos:

- 1 Mándenos un e-mail a seitz@roundshot.ch indicando el ID de su hardware, así como dónde adquirió su equipo.
- 2 Activaremos tu cuenta y confirmaremos su unión al "Club" por e-mail.

5.5 Actualización del software: “Club VR Drive”

Conéctese a la web del “Club” en www.roundshot.ch.

Por favor, cambie su password en la primera visita.

The screenshot shows the Roundshot Club login interface. At the top, there is a header with the Seitz logo (made in Switzerland), contact information for Seitz Phototechnik AG (Hauptstr. 14, 8512 Lustdorf/Switzerland), phone and fax numbers (+41 52 376 33 53), email (seitz@roundshot.ch), and the Roundshot logo (fast 360 degree panoramic equipment). A search bar is also present. On the left, a navigation menu lists various options: Home, Products & Prices, Sample images, Success stories, Club (highlighted in red), E-Shop, Livecam, Competition, Downloads & Media, Gallery, News, Representatives, Company, and Contact. Below the menu are language options: Deutsch, English, Español, and Français. The main content area displays a message: "By entering the 'Club' members accept the following Software License Agreement:" followed by a link to "Seitz Roundshot Software License [142 KB]". Below this is a section titled "Club" with a welcome message "Welcome Urs Krebs". A login form is shown with fields for "Member urs.krebs", "Old Password:", and "New Password:". There are "Change Password" and "Log Out" buttons. At the bottom, there are links to ">> Club D3", ">> Club VR Drive", ">> Club Livecam", and ">> Club D2x".

El “Club VR Drive” contiene su o sus productos registrados, los **últimos manuales de instrucciones** así como **software para su VR Drive de última hora para descargar**.

En el “Club Forum” es posible comunicarse con otros usuarios, creando y contestando distintas publicaciones.

The screenshot shows the Roundshot Club VR Drive page. The header and navigation menu are identical to the previous screenshot. The main content area displays a message: "By entering the 'Club' members accept the following Software License Agreement:" followed by a link to "Seitz Roundshot Software License [142 KB]". Below this is a section titled "Club VR Drive" with a link to ">>> Back to Welcome Page". A section titled "Registered Products and Manuals" contains a table with the following data:

Product	Serial Number	Manuals
Roundshot VR Drive	187689173F924AA	Roundshot VR Drive instruction manual Roundshot VR Drive Bedienungsanleitung

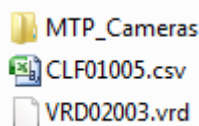
Below the table is a section titled "Software Downloads" with a link to ">>> VR Drive". At the bottom, there is a section titled "Club Forum" with a link to ">> Club Forum".

5.5 Actualización del software: “Club VR Drive” (continuación)

Descargue las últimas actualizaciones de software para su VR Drive en el “Club VR Drive”.

Importante: Descomprima el archivo ZIP.

La descarga de software consiste en 2 archivos:



El directorio **MTP_Cameras** incluye los parámetros necesarios para la comunicación USB entre el VR Drive y la cámara, por ejemplo en el modo HDR.

El archivo .csv contiene **la base de datos de cámaras**. Dado que las marcas y modelos de cámaras están en continuo cambio, realizamos actualizaciones periódicas para estar al día.

El archivo .vrd contiene **el software VR Drive**. El software es actualizado incluyendo nuevas características y funciones que mejoran el uso de su VR Drive.

Cargue los **dos** archivos en una memoria USB.



Importante: Debido a incompatibilidades del driver, no todas las memorias USB pueden ser usadas para actualizar el VR Drive.

Por seguridad, proporcionamos una memoria USB Roundshot (capacidad: 1 GB) con su VR Drive.

Recomendamos que use la original (y testeada) memoria USB Roundshot y que la mantenga con el VR Drive siempre.



Apague el VR Drive presionando el botón on/off durante varios segundos. La pantalla se volverá oscura.

Inserte la memoria USB Roundshot en el puerto USB.



Encienda el VR Drive pulsando el botón on/off durante varios segundos hasta que la barra verde de progresión de actualización de software aparezca.

5.5 Actualización del software: “Club VR Drive” (continuación)

Botón On/off



Pulsar varios segundos

Mantener el botón On/off del VR Drive **pulsado**.

Manténgalo pulsado.

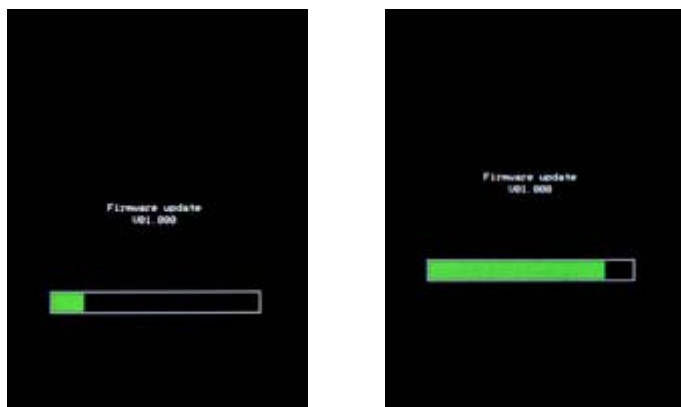
Manténgalo pulsado hasta que la barra verde de progresión de actualización de software aparezca:



5.5 Actualización del software: “Club VR Drive” (continuación)

El VR Drive cargará el software desde la memoria USB.

Esto es confirmado por el estatus: **“Firmware update / v xx.xxx”**.



Una vez la actualización de software esté completada, el VR Drive procederá a **actualizar la base de datos de cámaras** si el archivo correspondiente está cargado en la memoria USB.

Este proceso es confirmado con el mensaje **“los datos de cámaras están siendo cargados”**.



Tan pronto como este proceso haya finalizado, el VR Drive pasará al **modo inicio**.

Esto es confirmado con la **pantalla de inicio**.

Las actualizaciones están ahora completadas.

Todos los programas y parámetros anteriores quedan intactos.

Ahora es **seguro** quitar la memoria USB.



5.6 Mejoras: Añadiendo nuevos modos al software

Las mejoras del software pueden ser encargadas tras su primer pedido.

Éstas pueden ser encargadas a través de su distribuidor o directamente a través de Seitz Roundshot en nuestra página web www.roundshot.ch.

Una vez su compra haya sido confirmada, le enviaremos una **clave de 16 dígitos** que depende del ID único de su hardware (número de serie) de su VR Drive. Esta clave activa otros modos de software.

parámetros

Haga click en **“Parámetros”** para acceder al menú de parámetros del VR Drive.

general

Haga click en **“general”**.

software

Haga click en **“software”**.

Clave

Haga click en **“Clave”** para mostrar la clave de su VR Drive.



Introduzca la **nueva clave**.

Confirme con **“OK”**.



Tras introducir una clave válida, el software muestra **los modos de software disponible**.

Cuando una clave incorrecta sea introducida, la última clave válida será cargada.

Confirme con **“OK”**.



Para probar nuevos modos de software, solicite una clave de software temporal de Roundshot. Ésta será válida por un tiempo limitado (30 días, 60 días...) y le permite un uso no restrictivo de todas las funciones del software.

5.7 Devolución del equipo/Reciclaje

Su producto Roundshot está construido con los materiales de más alta calidad, le proporcionará grandes momentos de placer. Si algún día quiere deponer su equipo no debe ser tirado jamás en contenedores corrientes. La correcta deposición de su viejo equipo es una importante contribución para evitar el deterioro del medio ambiente.



Para un reciclaje óptimo le pedimos amablemente que devuelva su cámara (y/o accesorios) a la siguiente dirección:

Seitz Phototechnik AG
Environment & Recycling Department
Hauptstr. 14
8512 Lustdorf / Switzerland



Este envío al fabricante está **libre de cargo**. Además el servicio está **disponible en todo el mundo**.

Por favor, póngase en contacto con nosotros para acordar el envío y la preparación de los materiales. Su cámara y/o accesorios serán recogidos por uno de nuestros mensajeros y reciclados en nuestras fábricas.

¡Le deseamos que tenga éxito y se divierta con su Roundshot VR Drive!

5.8 Preguntas frecuentes (FAQ)

Q: What are the ideal camera parámetros and accessories?

P: ¿Cuáles son los parámetros y accesorios ideales en la cámara?

R: Parámetros ideales: exposición manual, enfoque manual.

Accesorios: nivel adicional en el pie para el flash sobre el visor, tarjeta de memoria rápida CF (especialmente para modo “velocidad”), balance de blancos fijo.



P: Tengo un VR Drive “completo” pero el motor vertical no responde. ¿Qué puedo hacer?

R: Por favor, compruebe que los cables están bien conectados y que la configuración del motor está en encendido (parámetros/general/“Tiene motor-y: yes”).

P: ¿Cómo puedo conectar la unidad de radio?

R: Inserte la unidad emisora de radio en el puerto correspondiente del VR Drive. Activa la señal de radio en el software del VR Drive (parámetros/general/radio on).

P: La duración de la batería del VR Drive es menor a la esperada. ¿Cuál es el problema?

R: Cuando la unidad de disparo por radio está conectada y la opción “Radio remota” configurada en “on”, el receptor de radio consumirá batería constantemente incluso si el VR Drive es apagado. Para ahorrar energía, ponga la opción “Radio remota” en “apagado”.

P: ¿Cómo encuentro el punto nodal? ¿Hay una base de datos de puntos nodales para mi cámara/lente?

R: Existe un procedimiento simple para configurar el punto nodal para su configuración de cámara y lente. Por favor siga las instrucciones de la sección 3.1. Dado que virtualmente hay infinidad de combinaciones posibles, es imposible almacenar todas las posiciones nodales para cámaras, lentes, posición del zoom y foco. Es por esto que es necesario calcular el punto nodal para su cámara y lente.

P: ¿Cómo puedo incluir una cámara en mi lista de favoritos si no está en la lista de fábrica?

R: Vaya a parámetros/base de datos/mis cámaras.
Cargue cualquier cámara de la lista en su “lista de favoritos”.
Haga click en la nueva cámara y edite su configuración.
Sobreescriba los parámetros: cámara, tipe, X (mm), Y (mm), X (píxeles), Y (píxeles).
Para más información, por favor lea la sección 4.3.

Por favor, contáctenos por e-mail seitz@roundshot.ch para reportar la nueva cámara. La incluiremos en nuestra base de datos y la incluiremos en el archivo de actualización (.csv) como descarga “Club VR Drive”. Entonces es posible tener esa cámara en la nueva lista actualizada de fábrica.

5.8 Preguntas frecuentes (FAQ) [continuación]

P: ¿Puedo reemplazar las baterías de mi VR Drive?

R: Esto es posible pero no suele ser necesario.
El VR Drive contiene 4 potentes baterías Li-Ion que pueden ser recargadas con el cargador universal proporcionado.



P: Mi VR Drive pone el rail nodal en la posición parada equivocada (por ejemplo 63° en vez de 90°). ¿Que puedo hacer?

R: Es posible ajustar la posición parada mecánicamente abriendo el tornillo que se encuentra dentro del eje de rotación con la llave allen pequeña. Por favor siga las instrucciones en la sección „opciones de hardware especiales“.

P: ¿Cómo puedo actualizar el software de mi VR Drive?

R: Conéctese a la web www.roundshot.ch, acceda al “Club”, vaya a “Club VR Drive”, descargue la última actualización de software y lista de cámaras para su VR Drive. Descomprima estos archivos y cárguelos en su memoria USB Roundshot. Tras esto siga las instrucciones de 5.5. Si no tiene acceso al “Club”, por favor contáctenos en seitz@roundshot.ch indicando el número ID de su hardware así como donde adquirió el equipo. Activaremos su cuenta en el “Club” y la confirmaremos por e-mail.

P: La actualización de software no carga en mi VR Drive. ¿Cuál es el problema?

R: Asegúrese de descomprimir el archivo zip tras descargarlo del “Club”. Cargue el directorio “MTP_Cameras” y los archivos .csv y .vrd al USB Roundshot. No use otro USB distinto, dado que la compatibilidad no está garantizada. Apague el VR Drive. Inserte el USB Roundshot. Encienda el VR Drive mientras mantiene el botón on/off presionado varios hasta que la barra verde de progresión de actualización de software aparezca.

P: ¿Puedo mejorar el software de mi VR Drive con nuevos modos?

R: Sí, puede. Adquiera los nuevos modos de software en su distribuidor habitual o directamente con nosotros a través de nuestra tienda electrónica (Roundshot e-shop). Entonces le enviaremos una clave para activar el modo/s de software elegido/s. Por favor, siga las instrucciones en 5.6.

P: ¿Puedo probar nuevos modos del VR Drive antes de comprarlos?

R: Sí, puedes. Por favor solicite una clave de activación temporal para un modo de software VR Drive. Todos los modos de software comprados son activados permanentemente, mientras que los modos demo tienen un límite temporal (normalmente 30 días).

6. Especificaciones técnicas

Datos técnicos Roundshot VR Drive - generación 2

Compatibilidad	qualquier cámara digital con cable de disparo o cámaras video
Resolución vertical	especifico a la cámara
Gama dinámica	especifico a la cámara
Marcas de objetivos y focales	todas
Resolución a 360°	dipende de la cámara, del objetivo, de las filas y angulos
Tamaño del fichero	dipende de la cámara, del objetivo, de las filas y angulos
Tiempo mínimo para tomar imagenes	por ejemplo en modo velocidad (1 fila): 6 segundos
Gama de exposición	especifico a la cámara
Contról de exposición	por la cámara y por el VR Drive (USB - opción)
Contról de sensibilidad	especifico a la cámara
Formato de fichero	especifico a la cámara
Contról de la cámara	VR Drive, Scheduler, timer, control a distancia radio
Trasferimiento de imagenes	tarjeta flash de la cámara
Peso	2.7 kg (VR Drive motor x, brazo VR, motor y, cable de disparo)
Dimensiones	VR Drive full: anchura: 230mm, altura: 400mm, hondura: 70mm
Baterias	Baterias Li-Ion (recargables)
Modos	VR calidad, velocidad, tornamesa, video, HDR
Funciones del software	información cámara, cámara, focal, puntos nodales (A/B), modo de ángulo (cilíndrico, esferico, manual, visual), ángulo X, ángulo Y, superposición, orientación cámara, filas (elevación, imágenes), sequencia, velocidad X, velocidad Y, tiempo de disparo, pausa antes/depues la imagen, timer, aceleración, bracketing, disparo manual, desbloqueo del espejo, dirección de rotación, tipo de lente (estandar, fisheye), puntos video, bracketing HDR (exposición media, pasos bracketing, imágenes, pasos HDR), parámetros generales, por ejemplo idioma inglés, alemán, francés, italiano, español, cino, japonés, base de datos de cámaras + lista de favoritos, valores predefinidos, etc.

Reservado el derecho a cambios técnicos.



Impressum

Copyright 2012 por

Seitz Phototechnik AG
Hauptstr. 14
8512 Lustdorf / Suiza

tel: +41 52 369 68 00
email: seitz@roundshot.ch

www.roundshot.ch

Derecho a cambios técnicos reservado
Abril 2012